

DCS800

Manuel d'exploitation
Variateurs à courant continu DCS800
(20 à 5 200 A)



Consignes de sécurité

Contenu de ce chapitre

Ce chapitre contient les consignes de sécurité à respecter lors des opérations d'installation, d'exploitation et de maintenance du variateur. Leur non-respect est susceptible d'entraîner des blessures graves, voire mortelles, ou d'endommager le variateur, le moteur ou la machine entraînée. Vous devez lire ces consignes de sécurité avant d'intervenir sur l'appareil.

Produits concernés

Ce chapitre s'applique aux DCS800 de tailles D1 à D7 ainsi qu'aux excitations DCF80x.

Mises en garde et notes (N.B.)

Deux types de consigne de sécurité figurent dans ce manuel : les mises en garde (Attention) et les notes (N.B.). Les mises en garde attirent l'attention sur les situations susceptibles d'entraîner des blessures graves, voire mortelles, et/ou des dégâts matériels, et décrivent la manière de se prémunir de ce danger. Les N.B. attirent l'attention du lecteur sur un point particulier ou fournissent des informations complémentaires sur un sujet précis. Les symboles suivants sont utilisés :

	Tension dangereuse : met en garde contre un niveau de tension élevé susceptible d'entraîner des blessures graves et/ou des dégâts matériels.
	Mise en garde générale : signale une situation ou une intervention non liée à l'alimentation électrique susceptible d'entraîner des blessures graves ou des dégâts matériels.
	Risques de décharges électrostatiques : signale une situation ou une intervention au cours de laquelle des décharges électrostatiques sont susceptibles d'endommager le matériel.

Opérations d'installation et de maintenance

Ces mises en garde s'appliquent à toute intervention sur le variateur, le moteur ou son câblage. Leur non-respect est susceptible de provoquer des blessures graves, voire mortelles.



Seuls des électriciens qualifiés sont autorisés à procéder à l'installation et à la maintenance du variateur.

- Ne jamais intervenir sur le variateur, le moteur ou son câblage sous tension.

Avec un multimètre (impédance mini 1 Mohm), vous devez toujours vérifier que :

1. la tension entre les phases d'entrée du variateur U1, V1 et W1 et le châssis est proche de 0 V ;
 2. la tension entre les bornes C+ et D- et le châssis est proche de 0 V.
- Vous ne devez pas intervenir sur les câbles de commande lorsque le variateur ou les circuits de commande externes sont sous tension. Les circuits de commande alimentés par une source externe peuvent être à un niveau de tension dangereux même lorsque le variateur est hors tension.
 - Vous ne devez procéder à aucun essai diélectrique ni réaliser aucune mesure d'isolement sur le variateur ou les modules variateurs.
 - Lorsque vous rebranchez le câble moteur, vous devez toujours vérifier que les bornes C+ et D- sont correctement raccordées.

N.B. :

- Les bornes de raccordement du câble moteur dans le variateur sont à un niveau de tension dangereux lorsque ce dernier est sous tension, que le moteur soit ou non en fonctionnement.
- En fonction du câblage externe, des tensions dangereuses (115 V, 220 V ou 230 V) peuvent être présentes sur les bornes des sorties relais des cartes SDCS-IOB-2 et RDIO.
- DCS800 avec armoire d'extension : avant d'intervenir sur le variateur, vous devez sectionner l'ensemble de l'entraînement de l'alimentation réseau.



ATTENTION ! Les cartes électroniques comportent des composants sensibles aux décharges électrostatiques. Vous devez porter un bracelet de mise à la terre lors de la manipulation des cartes. Ne touchez les cartes qu'en cas de nécessité absolue.

Mise à la terre

Ces consignes s'adressent aux personnes chargées de la mise à la terre du variateur. Une mise à la terre incorrecte peut provoquer des blessures graves, voire mortelles, être à l'origine d'un dysfonctionnement matériel et d'une augmentation des perturbations électromagnétiques.



-
- Le variateur, le moteur et les équipements adjacents doivent être mis à la terre pour assurer la sécurité des personnes en toutes circonstances et réduire le niveau des perturbations électromagnétiques.
 - Assurez-vous que les conducteurs de terre sont dimensionnés conformément à la réglementation en vigueur en matière de sécurité.
 - Dans une installation muti-entraînement, chaque variateur doit être raccordé séparément à la terre de protection (PE).
 - Minimisez les perturbations électromagnétiques et effectuez une reprise de masse HF sur 360° aux points d'entrée des câbles blindés dans l'armoire.
 - Un variateur équipé d'un filtre CEM/RFI ne doit pas être branché sur un réseau en schéma IT (réseau à neutre isolé ou impédant plus de 30 ohms).

N.B.:

- Le blindage des câbles de puissance peut servir de conducteur de terre uniquement s'il est dimensionné selon la réglementation en matière de sécurité.
 - Le niveau de courant de fuite normal du variateur étant supérieur à 3,5 mA c.a. ou 10 mA c.c. (selon la norme EN 50178, 5.2.11.1), un raccordement fixe à la terre de protection est obligatoire.
-

Câbles à fibre optique



ATTENTION ! Les câbles optiques doivent être manipulés avec précaution. Pour débrancher un câble optique, tirez sur le connecteur, jamais sur le câble lui-même. Ne pas toucher les extrémités des fibres optiques très sensibles aux impuretés. Le rayon de courbure mini est de 35 mm (1,4 in.).

Montage

Ces notes s'adressent aux personnes chargées de l'installation du variateur. La manutention de l'appareil doit se faire avec précaution afin d'éviter tout dégât matériel ou blessure.



- DCS800, tailles D4 à D7 : Le variateur pèse lourd. Il ne doit pas être soulevé par une personne seule, ni par son capot avant. Les variateurs de tailles D4 et D5 doivent uniquement être posés sur leur face arrière.
DCS800, tailles D5 à D7 : Le variateur pèse lourd. Vous devez le soulever uniquement par ses anneaux de levage. Ne pas pencher l'appareil : il bascule dès que vous le penchez de 6 degrés.
- En cas de perçage d'un élément, évitez toute pénétration de poussières dans le variateur. La présence de particules conductrices dans l'appareil est susceptible de l'endommager ou de perturber son fonctionnement.
- Assurez-vous que le refroidissement est suffisant.
- Le variateur ne doit pas être fixé par rivetage ou soudage.

Exploitation

Ces mises en garde sont destinées aux personnes chargées de la mise en service ou de l'exploitation du variateur. Leur non-respect est susceptible de provoquer des blessures graves, voire mortelles, ou des dégâts matériels.



- Avant de configurer et de mettre en service le variateur, vérifiez que le moteur et tous les équipements entraînés peuvent fonctionner dans la plage de vitesse commandée par le variateur. Celui-ci peut être configuré pour commander les moteurs à des vitesses supérieures ou inférieures à la vitesse de base.
- Ne pas activer les fonctions de réarmement automatique des défauts du programme d'application Standard si des situations dangereuses peuvent survenir. Lorsqu'elles sont activées, ces fonctions réarment le variateur et le redémarrent après défaut.
- Le moteur ne doit en aucun cas être démarré ou arrêté avec un **sectionneur** ; seules les touches de commande  et  de la micro-console ou des signaux de commande transmis via la carte d'E/S du variateur doivent être utilisés à cette fin.

- Raccordement au réseau
Vous pouvez utiliser un sectionneur (à fusibles) sur l'alimentation de puissance du variateur pour isoler ses composants électriques de la source d'énergie lors des opérations d'installation et de maintenance. Le sectionneur à utiliser sera un interrupteur-sectionneur de type prescrit par la Classe B de la norme EN 60947-3 pour respecter la réglementation européenne, ou d'un disjoncteur capable d'interrompre le circuit en charge par le biais d'un contact auxiliaire ouvrant les contacts principaux du disjoncteur. Le sectionneur réseau doit être consigné en position « OUVERTE » pendant toute la durée des travaux d'installation ou de maintenance.
- Des boutons arrêts d'urgence doivent être installés sur chaque poste de travail et sur toute machine nécessitant cette fonction. La touche d'arrêt (STOP) de la micro-console du variateur ne réalise pas la fonction d'arrêt d'urgence du moteur et n'isole pas l'entraînement d'une source d'énergie dangereuse.
Pour éviter tout fonctionnement anormal ou arrêter l'appareil en cas de danger imminent conformément aux normes citées dans les consignes de sécurité, vous ne pouvez vous contenter d'utiliser les fonctions et signaux « Marche », « Arrêt Variateur » de la micro console ou « Arrêt d'urgence » par le « PC ».
- Domaine d'utilisation
Dans ce manuel d'exploitation, il nous est impossible de couvrir toutes les configurations envisageables ou de fournir les instructions d'exploitation ou de maintenance pour tous les cas possibles. C'est la raison pour laquelle nous ne pouvons que définir les règles à mettre en œuvre par un personnel qualifié pour le fonctionnement normal des machines et des dispositifs au sein d'installations industrielles.

Si, pour une application spécifique, les machines et dispositifs électriques sont destinés à être utilisés dans un environnement non-industriel – avec des contraintes plus sévères en matière de sécurité (ex : protection spéciale pour les enfants ou autres cas particuliers) – les consignes de sécurité supplémentaires pour l'installation doivent être fournies par le client pendant le montage sur le site.

N.B. :

- Lorsque le variateur n'est pas commandé en mode local (lettre L non affichée sur la ligne d'état de l'afficheur), un appui sur la touche d'arrêt de la micro-console ne l'arrêtera pas. Pour l'arrêter avec la micro-console, vous devez enfoncer la touche LOC/REM et ensuite la touche d'arrêt .

Table des matières

Consignes de sécurité	3
Contenu de ce chapitre	3
Produits concernés.....	3
Mises en garde et notes (N.B.)	3
Opérations d'installation et de maintenance	4
Mise à la terre	5
Montage mécanique	6
Exploitation	6
Table des matières	8
Configuration des entrées / sorties (E/S)	15
Généralités	15
Entrées logiques (EL).....	15
SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-2	15
1 ^{er} et 2 ^{ème} RDIO-01	15
Configuration	16
Sorties logiques (SL).....	18
SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-2	18
1 ^{er} et 2 ^{ème} RDIO-01	18
Configuration	19
Entrées analogiques (EA).....	21
SDCS-CON-4	21
SDCS-IOB-3	21
1 ^{er} RAIO-01.....	22
2 ^{ème} RAIO-01	22
Configuration	23
Mise à l'échelle	24
Sorties analogiques (SA).....	25
SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-3	25
1 ^{er} RAIO-01.....	25
2 ^{ème} RAIO-01	26
Configuration	26
Mise à l'échelle	27
Programme Adaptatif	28
Généralités	28
Compatibilité	28
Consignes de sécurité	28
A qui s'adresse ce guide ?	28
Domaine d'utilisation.....	28
Autres documents techniques.....	28
Qu'est-ce que le programme Adaptatif ?.....	29
Fonctionnalités.....	29
Comment créer un programme ?	30
Comment connecter un programme adaptatif au programme application du variateur ?	30

Comment définir l'exécution du programme ?	32
Les blocs fonctions.....	33
Généralités	33
Règles de base.....	33
Entrées des blocs	33
Attributs des entrées de bloc	34
Valeur d'un paramètre de type entier comme entrée d'un bloc	35
Comment le bloc traite l'entrée ?	35
Comment sélectionner l'entrée ?	35
Constante de type entier comme entrée d'un bloc	36
Comment connecter et indiquer une valeur sur une entrée ?	36
Valeur d'un paramètre de type booléen comme entrée d'un bloc	38
Comment le bloc traite l'entrée ?	38
Constante de type booléen comme entrée d'un bloc	39
Comment connecter et indiquer une valeur sur une l'entrée ?	39
Entrée de bloc du type chaîne de caractères	39
Comment sélectionner l'entrée ?	39
Les blocs fonctions : description détaillée.....	40
ABS	40
ADD	40
AND	40
Bitwise	41
Bset	42
Compare.....	42
Count	43
D-Pot	43
Event	44
Filter	44
Limit	45
MaskSet.....	45
Max.....	46
Min.....	46
MulDiv.....	46
Not Used.....	46
OR.....	47
ParRead	47
ParWrite.....	48
PI	48
PI-Bal.....	49
Ramp.....	49
SqWav	49
SR	50
Switch-B	50
Switch-I.....	51
TOFF	51
TON	52
Trigg	53
XOR.....	53
Schémas utilisateur	54
Liste des signaux et paramètres	55

Signaux et paramètres	55
Signaux	55
Paramètres	57
Groupe 1	60
Grandeurs physiques	60
Groupe 2	62
Signaux du régulateur de vitesse	62
Groupe 3	65
Valeurs réelles des références	65
Groupe 4	67
Information	67
Groupe 5	73
E/S analogiques	73
Groupe 6	73
Signaux logiques du DCS	73
Groupe 7	78
Mots de commande	78
Groupe 8	83
Mots Etat/Limite	83
Groupe 9	88
Mots Défaut/Alarme	88
Groupe 10	98
Sélection Démarrage/Arrêt	98
Groupe 11	110
Entrée référence vitesse	110
Groupe 12	116
Vitesses constantes	116
Groupe 13	117
Entrées analogiques	117
Groupe 14	122
Sorties logiques	122
Groupe 15	124
Sorties analogiques	124
Groupe 16	126
Entrées de configuration du système	126
Groupe 19	128
Stockage de données	128
Groupe 20	130
Limites Limitations	130
Groupe 21	133
Démarrage/Arrêt	133
Groupe 22	135
Rampe de vitesse	135
Groupe 23	139
Référence vitesse	139
Groupe 24	142
Régulation de vitesse	142
Groupe 25	147
Référence couple	147
Groupe 26	148
Traitement référence couple	148

Groupe 30.....	151
Fonctions de défauts	151
Groupe 31.....	159
Température du Moteur 1	159
Groupe 34.....	161
Texte affichage Affichage de signaux sur le micro console	161
Groupe 42.....	163
Commande de frein	163
Groupe 43.....	165
Régulation de courant.....	165
Groupe 44.....	170
Excitation.....	170
Groupe 45.....	175
Réglages convertisseur excitation	175
Groupe 47.....	180
Application 12 Pulses	180
Groupe 49.....	181
Application Multimoteur Réglages Moteur 2	181
Groupe 50.....	189
Mesure vitesse	189
Groupe 51.....	192
Communication par Bus de terrain	192
Groupe 52.....	193
Communication Modbus	193
Groupe 70.....	194
Communication DDCS	194
Groupe 71.....	198
Drivebus	198
Groupe 83.....	199
Commande programme Adaptatif	199
Groupe 84.....	201
Programme Adaptatif.....	201
Groupe 85.....	204
Constantes Utilisateur.....	204
Groupe 86.....	205
Sorties du programme Adaptatif	205
Groupe 90.....	207
Adresses des Dataset en réception 1	207
Groupe 91.....	208
Adresses des Dataset en réception 2	208
Groupe 92.....	209
Adresses des Dataset en Transmission 1	209
Groupe 93.....	210
Adresses des Dataset en Transmission 2	210
Groupe 94.....	211
Paramètres DCSLink	211
Groupe 97.....	219
Mesures.....	219
Groupe 98.....	224
Modules option	224
Groupe 99.....	230

Données d'initialisation	230
Micro-console du DCS800	235
Généralités	235
Mise en service	235
Micro-console	235
Description de la micro-console	236
Caractéristiques générales	236
Mode Output (Affichage)	237
Autres modes	238
Localisation des défauts	245
Généralités	245
Caractéristiques générales	245
Modes de défaut	245
Protections du convertisseur	245
Sous-tension des auxiliaires	245
Surintensité d'induit	245
Echauffement anormal du convertisseur/courant ventilateur du convertisseur	245
Redémarrage automatique (sur sous-tension réseau)	246
Synchronisation réseau	247
Surtension réseau	248
Rupture Perte de communication	248
Signaux retour (acquiescement) du ventilateur, de l'excitation et du contacteur principal	249
Défaut externe	250
Inversion de pont	250
Surveillance entrée analogique	251
Protections du moteur	252
Surtension d'induit	252
Courant résiduel	252
Mesure de la température du moteur	252
Klixon	255
Modèle thermique du moteur	255
Surintensité d'excitation	258
Ondulation du courant d'induit	258
Surveillance du retour vitesse	259
Protection rotor bloqué	260
Protection contre les survitesses	260
Montée de courant	261
Sous-intensité d'excitation	261
Polarité de la dynamo tachymétrique	261
Valeur de la dynamo tachymétrique	261
Messages d'état	262
Affichage des signaux d'état, de défaut et d'alarme	262
Types de signaux et d'informations affichés	262
Informations générales	263
Erreurs du système à la mise sous tension (E)	263
Signaux de défauts (F)	264
Signaux d'alarmes (A)	279
Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	287

Annexe A : Schéma de la structure du logiciel***289***

Configuration des entrées/sorties (E/S)

Généralités

Ce chapitre décrit les modes de configuration des E/S logiques et analogiques pour les différentes architectures matérielles du variateur DCS800.

Entrées logiques (EL)

La carte de commande SDCS-CON-4 intègre 8 entrées logiques standards. Celles-ci peuvent être remplacées par la carte d'E/S logiques SDCS-IOB-2 et complétées par un, voire deux, module(s) d'extension d'E/S logiques RDIO-01. La capacité totale d'E/S logiques est donc de 14.

Le type de carte/module est paramétrable comme suit :

- *ModuleExt1E/SL (98.03)* pour EL9 à EL11
- *ModuleExt2E/SL (98.04)* pour EL12 à EL14
- *ConfigCarte E/S (98.15)*

N.B. :

Le nombre de modules d'extension d'E/S logiques ne peut excéder deux, même si une carte AIMA-01 est utilisée.

Cartes SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-2

Les entrées logiques standards sont filtrées et isolées. Le temps de filtrage est configuré par cavalier (EL7 et EL8 de la carte SDCS-IOB-2) :

- 2 ms ou 10 ms (cavaliers S7 et S8)

Tensions d'entrées :

- 24 V à 48 V **continu**, 115 V ou 230 V **alternatif** en fonction de la configuration matérielle.
- Pour des détails, cf. *Manuel d'installation*

Temps de scrutation des EL1 à EL6:

- 5 ms

Temps de scrutation des EL7 et EL8:

- 3,3 ms / 2,77 ms (synchronisé sur la fréquence réseau)

1^{er} et 2^{ème} modules d'extension RDIO-01

Les entrées logiques des modules d'extension sont filtrées et isolées. Le temps de filtrage est configuré par **mini interrupteurs** :

- 2 ms ou 5 ms à 10 ms

Tensions d'entrée :

- 24 V à 250 V **continu**, 110 V à 230 V **alternatif**
- pour des détails, cf. document anglais *RDIO-01 User's Manual*

Temps de rafraîchissement des EL9 à EL14:

- 5 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Attention :

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RDIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

Configuration

Toutes les EL peuvent être lues sur *MotEtat EntLog* (8.05) :

Bit	EL	Paramétrable	Préréglage
0	1	oui	<i>AcquitVentilConver</i> (10.20)
1	2	oui	<i>AcquitVentilMoteur</i> (10.06)
2	3	oui	<i>AcquitContactPrinc</i> (10.21)
3	4	oui	<i>ArrUrg/RoueLibr</i> (10.08)
4	5	oui	<i>Arrêt Urgence</i> (10.09)
5	6	oui	<i>Réarmement</i> (10.03)
6	7	oui	<i>Cmde Encl/Déclen</i> (10.15)
7	8	oui	<i>Démarr/Arrêt</i> (10.16)
8	9	oui	-
9	10	oui	-
10	11	oui	-
11	12	non	Non sélectionnable
12	13	non	Non sélectionnable
13	14	non	Non sélectionnable

Paramétrable = oui :

Les EL peuvent être raccordées à plusieurs fonctions du convertisseur et peuvent être inversées – *InversEntLog1* (10.25) à *InversEntLog11* (10.35). Elles peuvent également être utilisées avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.

Paramétrable = non :

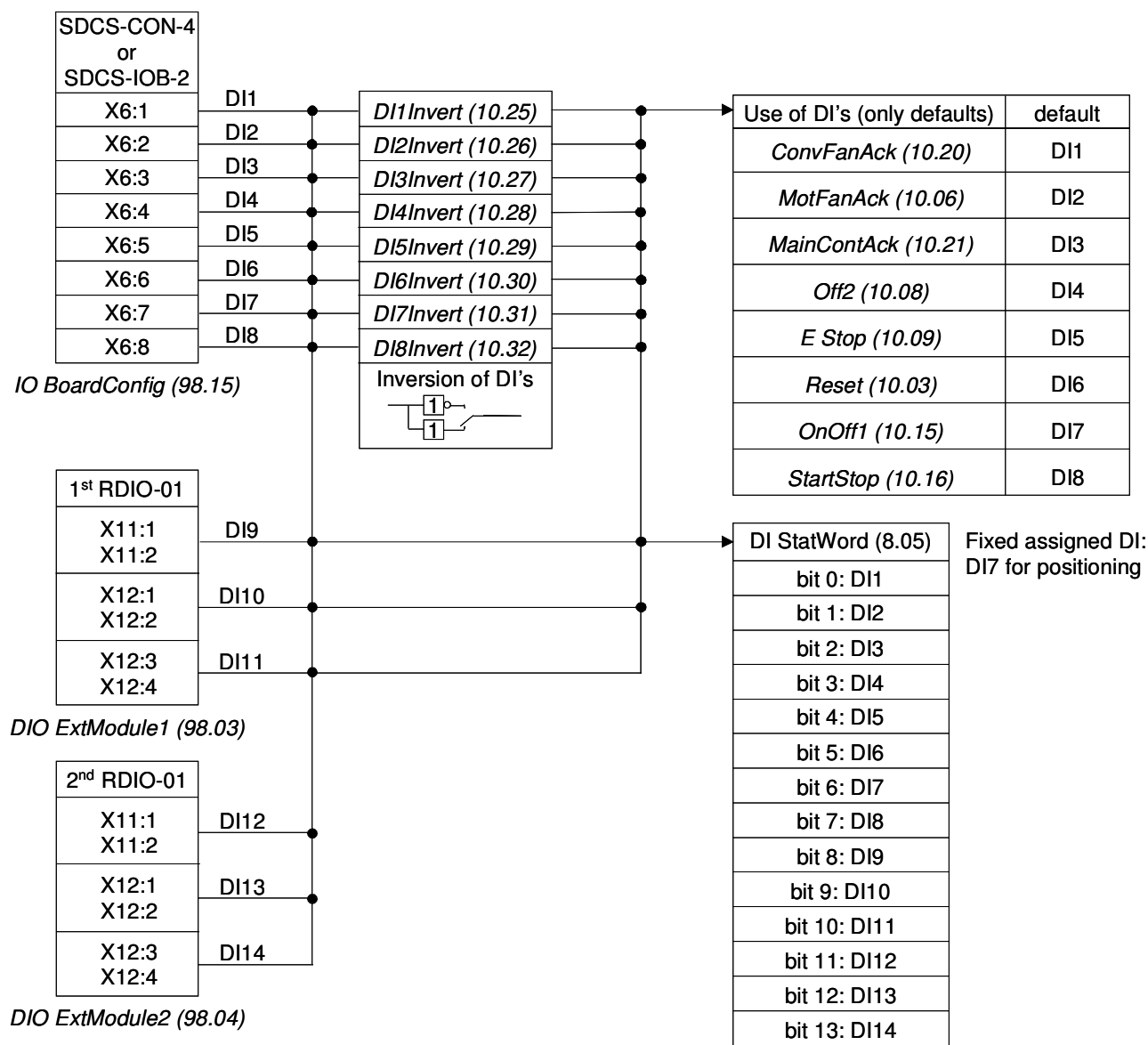
Les EL ne peuvent être utilisées qu'avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.

Les EL peuvent être raccordées pour les fonctions suivantes :

- *Sens Rotation* (10.02)
- *Réarmement* (10.03)
- *CommandeSync* (10.04)
- *AcquitVentilMoteur* (10.06)
- *Manuel/Auto* (10.07)
- *ArrUrg/RoueLibre* (10.08)
- *Arrêt Urgence* (10.09)
- *ChangeParam* (10.10)
- *ProtSurtension* (10.13)
- *Cmde Encl/Déclen* (10.15)
- *Démarr/Arrêt* (10.16)
- *MarchImpul 1* (10.17)
- *MarchImpul 2* (10.18)
- *AcquitVentilConver* (10.20)
- *AcquitContactPrinc* (10.21)
- *AcquitFreinageDyna* (10.22)
- *AcquitDisjonctCC* (10.23)
- *MultipRéfVites1* (11.02)
- *MultipRéfVites2* (11.12)
- *MotoPot + Vite* (11.13)
- *MotoPot -Vite* (11.14)
- *MiniMotoPot* (11.15)
- *SélectRampe2* (22.11)
- *SélParam2* (24.29)
- *MultipCouple* (26.05)
- *SélDétCourRésid* (30.05)
- *SélDéfautExtern* (30.31)
- *SélAlarmeExtern* (30.32)
- *SélKlixonMot1* (31.08)
- *SélAcquitFreinMot1* (42.02)
- *SélSurexcitat* (44.17)
- *SélKlixonMot2* (49.38)
- *DétecCourantNul* (97.18)
- *RAZCompteurkAh* (97.21)

Restrictions :

- La synchronisation du compteur de position est toujours affectée à EL7 si celle-ci est activée via *CommandeSync* (10.04)
- EL12 à EL14 ne peuvent être que **seulement** lues sur le *MotEtat EntLog* (8.05), elles ne peuvent donc être utilisées qu'avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.



Structure des entrées logiques

Sorties logiques (SL)

La carte de commande SDCS-CON-4 intègre 7 sorties logiques standards. La SL8 standard se trouve sur la carte de puissance SDCS-PIN-4. Toutes les SL standards peuvent être remplacées par la carte d'E/S logiques SDCS-IOB-2 et complétées par un, voire deux, module(s) d'extension d'E/S logiques RDIO-01. La capacité totale de SL est donc de 12.

Le type de carte/module est paramétré comme suit :

- *ModuleExt1E/SL (98.03)* pour SL9 et SL10
- *ModuleExt2E/SL (98.04)* pour SL11 et SL12
- *ConfigCarte E/S (98.15)*

N.B. :

Le nombre de modules d'extension d'E/S logiques ne peut excéder deux, même si une carte AIMA-01 est utilisée.

Cartes SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-2

Les SL standards de la carte de commande SDCS-CON-4 sont des sorties relais. La SL8 se trouve sur la carte de puissance SDCS-PIN-4, l'isolement est fait par relais. Si la carte d'E/S logiques SDCS-IOB-2 est utilisée, l'isolement est fait pour les SL6 et SL7 par optocoupleurs, pour les autres SL (SL1 à SL5 ainsi que SL8), l'isolement est fait, quant à elles, par relais.

Valeurs de réglage des sorties de la carte de commande SDCS-CON-4 :

- SL6 à SL7 : 50 mA / 22 V continu maxi à vide.
- Pour plus de détails, cf. *Manuel d'installation*

Valeurs de réglage des sorties de la carte de puissance SDCS-PIN-4 :

- SL8 : 3 A / 24 V continu maxi, 0,3 A / 115 V continu / 230 V continu maxi ou 3 A / 230 V alternatif maxi
- Pour plus de détails, cf. *Manuel d'installation*

Valeurs de réglage des sorties de la carte d'E/S logiques SDCS-IOB-2 :

- SL6 et SL7: 50 mA / 24 V continu maxi
- Toutes les autres SL : 3 A / 24 V continu maxi, 0,3 A / 115 V continu / 230 V continu maxi ou 3 A / 250 V alternatif maxi
- Pour plus de détails, cf. *Manuel d'installation*

Temps de rafraîchissement de SL1 à SL8 :

- 3,3 ms / 2,77 ms (synchronisé sur la fréquence réseau)

1^{er} et 2^{ème} modules d'extension RDIO-01

L'isolement des SL d'extension est fait par relais.

Valeurs de réglage des sorties :

- 5 A / 24 V continu maxi, 0,4 A / 120 V continu maxi ou 1250 VA / 250 V alternatif maxi
- pour plus de détails, cf. document anglais *RDIO-01 User's Manual*.

Temps de rafraîchissement de SL9 à SL12:

- 5 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Attention :

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RDIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

Configuration

Toutes les SL peuvent être lues sur le *MotEtat SortLog* (8.06) :

Bit	SL	Paramétrable	Préréglage	
0	1	oui	Enclenchement Ventilation ; <i>EtatRégCourant1</i> (6.03)	bit15
1	2	oui	Enclenchement excitation ; <i>EtatRégCourant1</i> (6.03)	bit5
2	3	oui	Enclenchement contacteur de ligne ; <i>EtatRégCourant1</i> (6.03)	bit7
3	4	oui	-	
4	5	oui	-	
5	6	oui	-	
6	7	oui	-	
7	8	oui	Enclenchement contacteur de ligne ; <i>EtatRégCourant1</i> (6.03)	bit7
8	9	oui	-	
9	10	non	Non sélectionnable	
10	11	non	Non sélectionnable	
11	12	non	Non sélectionnable	

Paramétrable = oui :

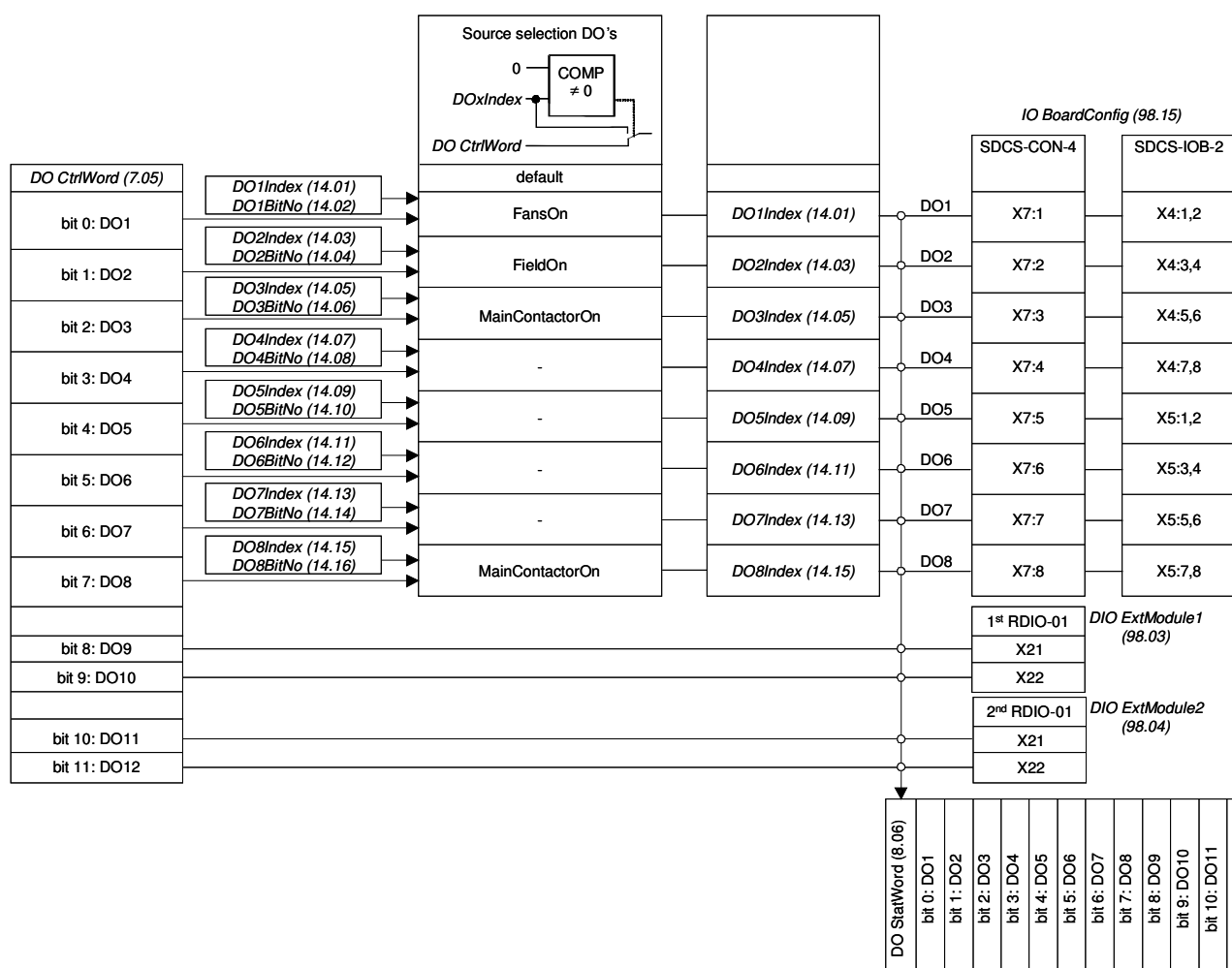
Les SL peuvent être raccordées à tout nombre entier avec ou sans signe du DCS800 au moyen des paramètres du groupe 14. Il est possible d'inverser les SL en réglant une valeur négative aux paramètres *IndexSortLog1* (14.01) à *IndexSortLog8* (14.15). Les SL peuvent être utilisées avec le programme Adaptatif, un programme d'application et un système de contrôle-commande si *IndexSortLogx* (14.xx) correspondant est réglé sur zéro – cf. *MotCmdeSortLog* (7.05).

Paramétrable = non :

Les SL ne peuvent être utilisées qu'avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande – cf. *MotCmdeSortLog* (7.05).

N.B.:

Si aucune carte SDCS-IOB-2 n'est utilisée, SL8 n'est disponible qu'en sortie relais sur la carte de puissance SDCS-PIN-4.



Structure des sorties logiques

Entrées analogiques (EA)

La carte de commande SDCS-CON-4 intègre 4 entrées analogiques standards. Celles-ci peuvent être remplacées par la carte d'E/S analogiques SDCS-IOB-3 et complétées par un, voire deux, module(s) d'extension d'E/S analogiques RAIO-01. La capacité totale d'EA est donc de 8.

Le type de carte/module est paramétré comme suit :

- *ModuleExtE/SA (98.06)* pour EA5 et EA6
- *ModE/SAMesThMot (98.12)* pour EA7 et EA8
- *ConfigCarte E/S (98.15)*

N.B.:

Le nombre de modules d'extension d'E/S analogiques ne peut excéder deux, même si une carte AIMA-01 est utilisée.

Carte SDCS-CON-4

Réglages :

- Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers S2 et S3
- Pour **plus de** détails, cf. *Manuel d'installation*

Valeurs paramétrables des entrées EA1 et EA2 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, **offset de 5 V**, **offset de 6 V**
- ± 20 mA, 0 mA à 20 mA, 4 mA à 20 mA, **offset de 10 mA**, **offset de 12 mA**

Valeurs paramétrables des entrées EA3 et EA4 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, **offset de 5 V**, **offset de 6 V**

Résolution :

- 15 bits + signe

Temps de rafraîchissement des EA1 et EA2:

- 3,3 ms / 2,77 ms (synchronisé sur la fréquence réseau)

Temps de rafraîchissement des EA3 et EA4 :

- 5 ms

Fonctions supplémentaires :

- mesure de température du moteur par sonde CTP raccordée sur EA2 – cf. section [Protections du moteur](#)

Carte SDCS-IOB-3

Réglages :

- Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavalier S1
- Le gain pour EA2 et EA3 pouvant être augmenté de 10 en utilisant les cavaliers S2 et S3, la valeur de réglage des entrées peut varier de ± 10 V à ± 1 V.
- Pour **plus de** détails, cf. *Manuel d'installation*

Valeurs paramétrables des entrées EA1 à EA4 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, **offset de 5 V**, **offset de 6 V**
- ± 20 mA, 0 mA à 20 mA, 4 mA à 20 mA, **offset de 10 mA**, **offset de 12 mA**

Résolution :

- 15 bits + signe

Temps de rafraîchissement des EA1 et EA2 :

- 3,3 ms / 2,77 ms (synchronisé sur la fréquence réseau)

Temps de rafraîchissement des EA3 et EA4 :

- 5 ms

Fonctions supplémentaires :

- mesure de température du moteur par sondes PT 100 ou CTP raccordées sur EA2 et EA3 – cf. section [Protections du moteur](#)
- surveillance de détection du courant résiduel via EA4 – cf. section [Protections du moteur](#)

1^{er} module d'extension RAIO-01

Réglages :

- Gamme et type d'entrée (tension/ courant) sélectionnés par commutateur DIP.
- pour des détails, cf. document anglais *RAIO-01 User's Manual*

Valeurs paramétrables des entrées EA5 et EA6 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, **offset de 5 V**, **offset de 6 V**
- ± 20 mA, 0 mA à 20 mA, 4 mA à 20 mA, **offset de 10 mA**, **offset de 12 mA**

Résolution :

- 11 bits + signe

Temps de rafraîchissement des EA5 et EA6 :

- 10 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Fonctions supplémentaires :

- toutes les entrées analogiques sont isolées galvaniquement.

Attention:

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RAIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

2^{ème} module d'extension RAIO-01

Réglages :

- EA7 et EA8 sont réservées à la mesure de température du moteur et sont donc réglées à 0 V- 2 V pour une sonde PT100 et à 0 V -10 V pour deux ou trois sondes PT100 en utilisant un commutateur DIP.
- Pour **plus de** détails, cf. document anglais *RAIO-01 User's Manual*

Résolution :

- 11 bits + signe

Temps de rafraîchissement des EA7 et EA8 :

- 10 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Fonctions supplémentaires :

- toutes les entrées analogiques sont isolées galvaniquement.
- Mesure de température du moteur par sonde PT100 raccordée sur EA7 et EA8 – cf. section [Protections du moteur](#)

Attention :

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RAIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

Configuration

Les valeurs de EA1 à EA6 et celle de l'EA Tachy peuvent être lues dans les signaux du groupe 5.

EA	Paramétrable	Préréglage
1	oui	-
2	oui	-
3	oui	-
4	oui	-
5	oui	-
6	oui	-
7	température	-
8	température	-

Paramétrable = oui :

Les EA peuvent être raccordées à plusieurs fonctions du convertisseur et être mises à l'échelle avec les paramètres du groupe 13. Elles peuvent être utilisées avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.

Paramétrable = température :

Les EA sont réservées à la mesure de température du moteur – cf. *SélTempérMot1 (31.05)* et *SélTempérMot2 (49.35)*.

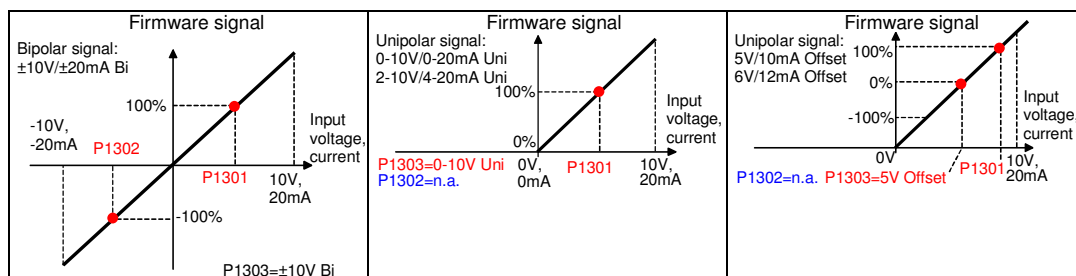
Les EA peuvent être raccordées pour les fonctions suivantes :

SélRéf1 (11.03)
SélRéf2 (11.06)
SélCpleMaxiUtil (20.18)
SélCpleMiniUtil (20.19)
SélRéfCoupleA (25.10)
CorrectCouple (26.15)
SélDétCourRésid (30.05)
SélTempérMot1 (31.05)
SélRéfCoupleDém (42.07)
SélCourant (43.02)
SélTempérMot2 (49.35)

Restrictions :

- La détection de courant résiduel est toujours affectée à EA4 si celle-ci est activée via *SélDétCourRésid (30.05)*
- La mesure de température du moteur est toujours affectée à EA2 et EA3 si celles-ci sont activées via *SélTempérMot1 (31.05)* ou à EA7 et EA8 si celles-ci sont activées via *SélTempérMot2 (49.35)*.

Mise à l'échelle



DWL-assistant.dsf

EA1 à EA6 ainsi que EATachy peuvent être mises à l'échelle au moyen de 3 paramètres chacune :

- Le type d'EA est configurable par cavaliers (tension ou courant) et par les paramètres *ModeConverseA1* (13.03) à *ModeConverseA6* (13.27)
- +100 % du signal d'entrée raccordé à une EA est mis à l'échelle avec les paramètres *EntAna1ValHaute* (13.01) à *EntAna6ValHaute* (13.25)
- -100 % du signal d'entrée raccordé à une EA est mis à l'échelle avec les paramètres *EntAna1ValBasse* (13.02) à *EntAna6ValBasse* (13.26)

Exemple :

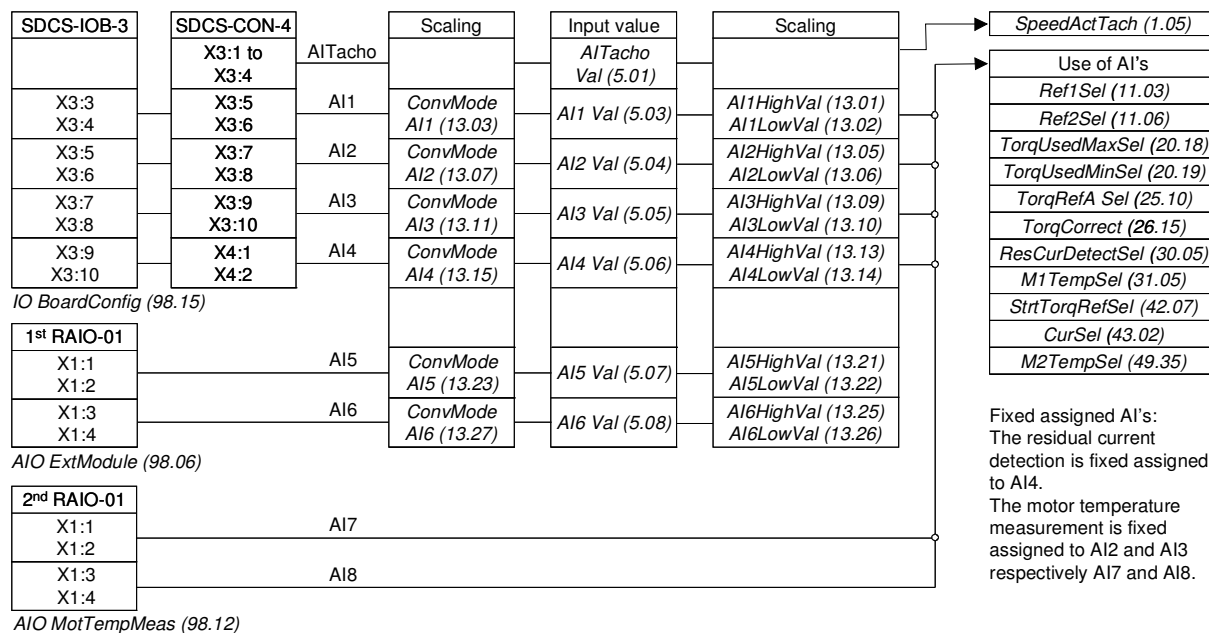
Si la tension mini/maxi ($\pm 10 V$) de EA1 doit correspondre à $\pm 250 \%$ de *RéfCoupleExtern* (2.24), réglez :

SélRéfCoupleA (25.10) = **EntAna1**

ModeConverseA1 (13.03) = **$\pm 10V$ Bipol**

EntAna1ValHaute (13.01) = 4000 mV

EntAna1ValBasse (13.02) = -4000 mV



Structure des entrées analogiques

Configuration des entrées/sorties (E/S)

Sorties analogiques (SA)

La carte de commande SDCS-CON-4 intègre 3 sorties analogiques standards. Deux de ces sorties sont paramétrables, la troisième est fixe et sert à indiquer le courant d'induit réel mesuré par les résistances de charge. Ces 3 sorties analogiques peuvent être remplacées par les sorties analogiques de la carte d'E/S analogiques SDCS-IOB-3 et complétées par un, voire deux, module(s) d'extension d'E/S analogiques RAIO-01. La capacité totale de SA est donc de 7.

Le type de carte/module est paramétré comme suit :

- *ModuleExtE/SA (98.06)* pour SA3 et SA4
- *ModE/SAMesThMot (98.12)* pour SA5 et SA6
- *ConfigCarte E/S (98.15)*

N.B.:

Le nombre de modules d'extension d'E/S analogiques ne peut excéder deux, même si une carte AIMA-01 est utilisée.

Cartes SDCS-CON-4 / SDCS-IOB-3

Valeurs paramétrables des sorties SA1 et SA2 :

- ± 10 V, 0 V à 10 V, 2 V à 10 V, offset de 5 V, offset de 6 V

Valeur imposée (fixe) de la SA Curr :

- $4V = 325\%$ de *CourantNomMot1 (99.03)*
- pour plus de détails, cf. *Manuel d'installation*

Résolution :

- 11 bits + signe

Temps de rafraîchissement de SA1 et SA2 :

- 5 ms

Temps de rafraîchissement de la SA Curr fixe :

- Directement déterminé par la carte

Fonctions supplémentaires :

- le gain de SA Curr peut être réglé avec la résistance R110 de la carte d'E/S analogiques SDCS-IOB-3

1^{er} module d'extension RAIO-01

Valeurs paramétrables des sorties SA3 et SA4 :

- 0 mA à 20 mA, 4 mA à 20 mA, offset de 10 mA, offset de 12 mA

Résolution :

- 12 bits

Temps de rafraîchissement des SA3 et SA4 :

- 5 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 ms si raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Fonctions supplémentaires :

- toutes les sorties analogiques sont isolées galvaniquement.

Attention :

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RAIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

2^{ème} module d'extension RAIO-01

Réglages :

- SA5 et SA6 sont réservées à la mesure de température du moteur, aucun réglage supplémentaire n'est requis.
- Pour plus de détails, cf. document anglais *RAIO-01 User's Manual*.

Résolution :

- 12 bits

Temps de rafraîchissement des SA5 et SA6 :

- 5 ms si raccordées à la carte de commande SDCS-CON-4
- 14 si ms raccordées via la carte de communication SDCS-COM-8

Fonctions supplémentaires :

- toutes les sorties analogiques sont isolées galvaniquement.
- Mesure de température du moteur par sonde PT100 raccordée sur SA5 et SA6 – cf. section [Protections du moteur](#).

Attention:

Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules d'extension RAIO-01 avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.

Configuration

Les valeurs des SA1 et SA2 peuvent être lues dans les signaux du groupe 5.

SA	Paramétrable	Préréglage
1	oui	-
2	oui	-
3	oui	-
4	oui	-
5	température	-
6	température	-
Curr	fixe	Non sélectionnable

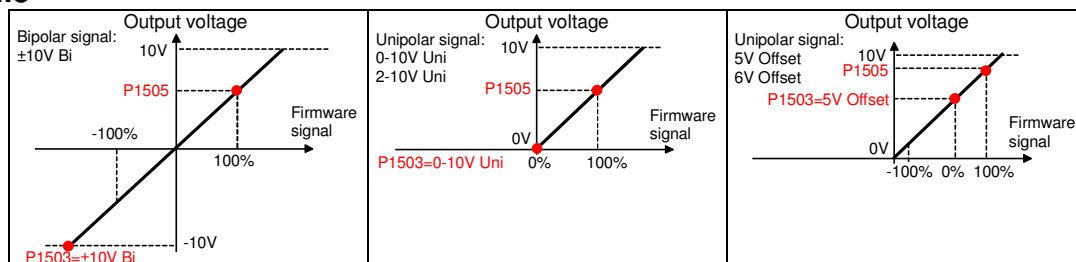
Paramétrable = oui :

Les SA peuvent être raccordées à **n'importe quelle valeur entière signée ou non signée du DCS800** au moyen des paramètres du groupe 15. Elles peuvent être inversées en réglant une valeur négative aux paramètres *IndexSortAna1* (15.01) à *IndexSortAna4* (15.16). Les SA peuvent être utilisées avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si *IndexSortAnax* (15.xx) correspondant est réglé sur zéro – cf. *MotCmdeSortAna1* (15.02) à *MotCmdeSortAna4* (15.17).

Paramétrable = température:

Les SA sont réservées à la mesure de température du moteur – cf. *SélTempérMot1* (31.05) et *SélTempérMot2* (49.35).

Mise à l'échelle



DWL-assistant.dsf

SA1 à SA4 peuvent être mises à l'échelle avec deux paramètres chacune :

- La valeur des SA est paramétrée au moyen de *ModeConvSrtAna1* (15.03) à *ModeConvSrtAna4* (15.18)
- Si la sortie est réglée pour des signaux bipolaires ou unipolaires avec offset, $\pm 100\%$ du signal d'entrée raccordé à une SA est mis à l'échelle au moyen de *EchelleSortAna1* (15.06) à *EchelleSortAna4* (15.20)
- Si la sortie est réglée pour des signaux bipolaires ou unipolaires sans offset, seulement $+100\%$ du signal d'entrée raccordé à une SA est mis à l'échelle au moyen de *EchelleSortAna1* (15.06) à *EchelleSortAna4* (15.20). La plus petite valeur est toujours nulle.
- Les SA peuvent être inversées en réglant une valeur négative aux paramètres *IndexSortAna1* (15.01) à *IndexSortAna4* (15.16).

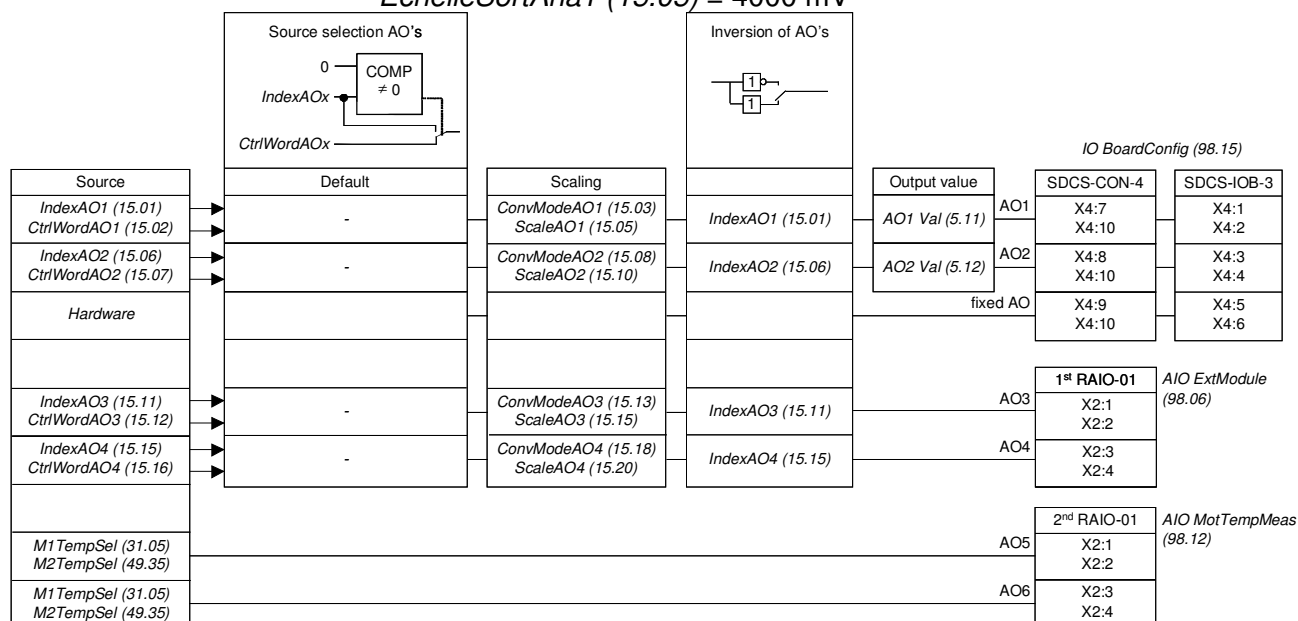
Exemple:

Si la tension mini/maxi ($\pm 10\text{ V}$) de SA1 doit correspondre à $\pm 250\%$ de *RéfCoupleUtil* (2.13), réglez :

IndexSortAna1 (15.01) = 213

ModeConvSrtAna1 (15.03) = **$\pm 10\text{V}$ Bipolaire**

EchelleSortAna1 (15.05) = 4000 mV



Structure des sorties analogiques

Programme Adaptatif

Généralités

Ce chapitre décrit les principes de base du programme Adaptatif et la procédure de création d'un programme.

Compatibilité

Ce chapitre regroupe des informations sur les programmes d'application des variateurs incluant les fonctionnalités du programme Adaptatif.

Consignes de sécurité

Toutes les consignes de sécurité concernant le variateur doivent être respectées.

- Vous devez lire les **Consignes de sécurité complètes** avant de procéder à l'installation, la mise en service ou l'exploitation du variateur. Ces consignes figurent au début du manuel d'installation ou de l'aide-mémoire.
- Vous devez lire les **mis en garde et remarques spécifiques aux fonctions logicielles** avant de modifier les préréglages usine des fonctions. Pour chaque fonction, ces mises en garde et remarques figurent dans le manuel d'exploitation à la sous-section décrivant les paramètres correspondants.

A qui s'adresse ce chapitre ?

Ce chapitre s'adresse aux personnes :

- qui ont des connaissances en câblage électrique standard, composants électroniques et **schémas électriques**.
- qui ont une expérience ou une formation dans l'installation, l'exploitation ou la maintenance des variateurs ABB.

Domaine d'application

Ce chapitre décrit les fonctionnalités du programme Adaptatif, notamment :

- la création d'un programme
- l'utilisation des blocs fonctions
- la documentation d'un programme

Autres documents techniques

Outre ce manuel d'exploitation, la documentation technique destinée aux utilisateurs du variateur inclut :

- Manuel d'installation (3ADW 000 194)
- **Manuel d'exploitation (3ADW 000 193)**
- Guides / Notices complémentaires des équipements et programmes en option (joint à la livraison).

Qu'est-ce que le programme Adaptatif ?

En règle générale, l'utilisateur configure et commande le variateur au moyen de paramètres, chacun de ceux-ci proposant un nombre fixe et limité de valeurs de réglage. La configuration par paramétrage est simple et conviviale, mais elle a un inconvénient : l'utilisateur ne peut personnaliser son application au-delà des choix proposés. Le programme Adaptatif est un outil de personnalisation qui n'exige l'utilisation d'aucun **outil** ou langage de programmation, **et cela même si** le programme « Drive AP » facilite le travail de programmation.

- Il est constitué de blocs fonctions.
- Il est créé au moyen de la micro-console.
- L'utilisateur documente son programme en le **dessinant** sur des modèles de diagrammes.

La taille maximale du programme Adaptatif est de 16 blocs fonctions. Il peut regrouper plusieurs fonctions distinctes.

Fonctionnalités

Les fonctionnalités du programme Adaptatif du DCS800 sont les suivantes :

- 16 blocs fonctions
- Plus de 20 types de bloc fonction
- Protection par mot de passe
- 4 cycles d'exécution sélectionnables
- Vérification des blocs non raccordés
- Fonctions de décalage
- Fonctions de débogage
 - Forçage des sorties
 - Point d'arrêt
 - Pas à pas
 - Cycle par cycle
- 10 paramètres de valeur constante
- Paramètre **supplémentaire d'adressage d'écriture en sortie de chaque bloc**

Comment créer un programme ?

L'utilisateur connecte un bloc fonction à d'autres blocs au moyen d'un jeu de paramètres de bloc. Les jeux de paramètres de bloc servent également à lire des valeurs provenant du programme d'application du variateur et à transférer des données au programme d'application. Chaque jeu de paramètres de bloc comporte six paramètres dans le groupe 84 et une adresse d'écriture dans le groupe 86.

La figure ci-après illustre l'utilisation du jeu de paramètres de bloc 1 du DCS800 (paramètres 84.04 à 84.09 et 86.01) :

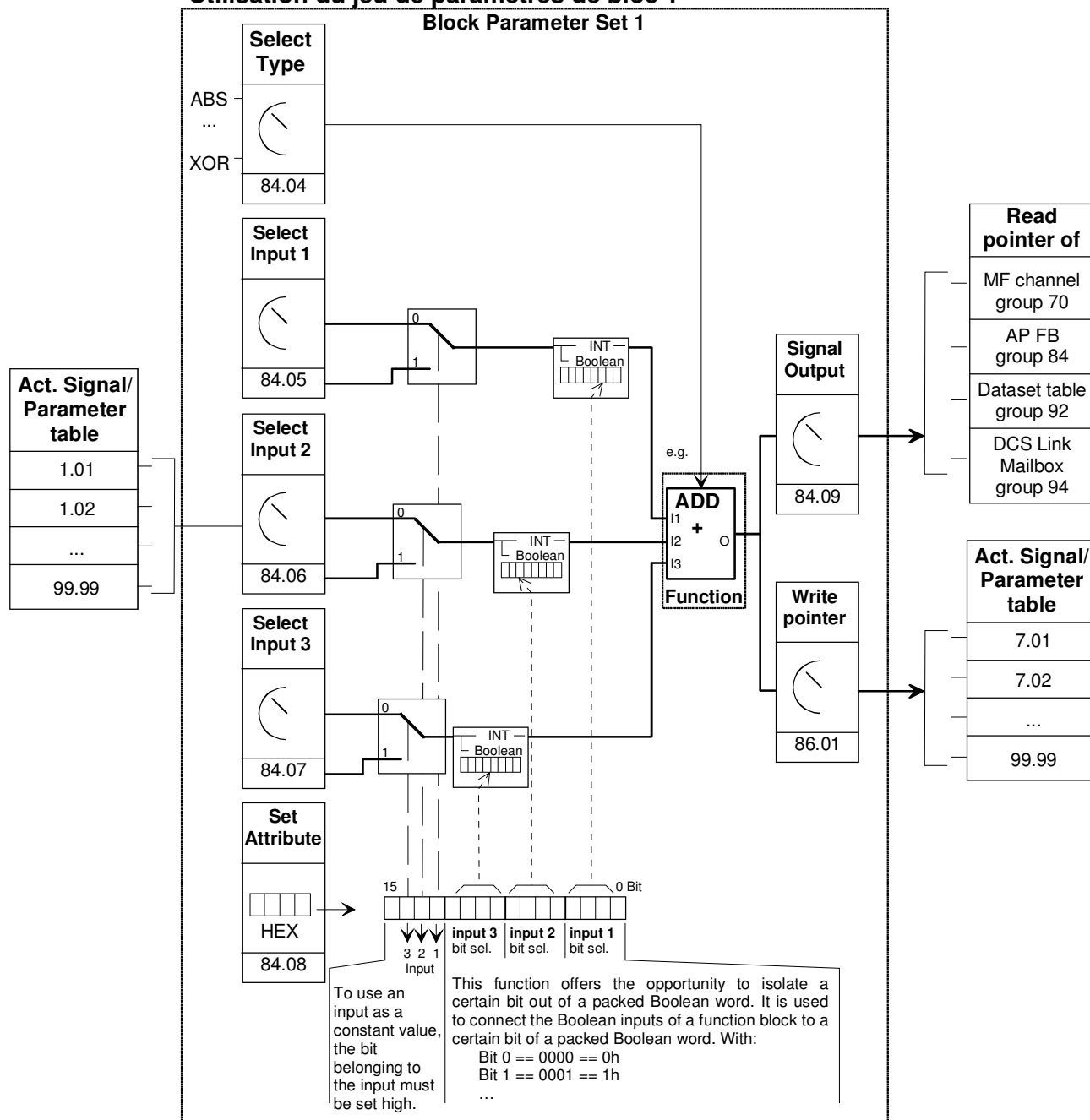
- Le paramètre 84.04 sélectionne le type de bloc fonction.
- Le paramètre 84.05 sélectionne la source à laquelle l'entrée IN1 du bloc fonction est connectée. Une valeur négative signifie que le signal sera inversé.
- Le paramètre 84.06 sélectionne la source à laquelle l'entrée IN2 du bloc fonction est connectée. Une valeur négative signifie que le signal sera inversé.
- Le paramètre 84.07 sélectionne la source à laquelle l'entrée IN3 du bloc fonction est connectée. Une valeur négative signifie que le signal sera inversé.
- Le paramètre 84.08 définit les attributs des entrées.
- Le paramètre 84.09 correspond au signal de ce bloc fonction ; il peut servir à d'autres sélections d'entrées. L'utilisateur ne peut éditer la valeur de ce paramètre.
- Le signal de sortie est également disponible avec l'adresse d'écriture (86.01). Le paramètre 86.01 donne le paramètre de destination du signal.

Comment connecter le programme à l'application du variateur ?

La sortie du programme Adaptatif doit être connectée au programme d'application du variateur. Pour ce faire, deux possibilités :

- Le signal (84.09, par exemple) peut être sélectionné pour d'autres fonctionnalités.
- La sortie de signal est disponible avec l'adresse d'écriture (86.01, par exemple). Ce paramètre doit être réglé avec le paramètre de destination, la sortie de signal étant nécessaire à ce bloc fonction.

Utilisation du jeu de paramètres de bloc 1



Exemple

Ajoutez à la référence vitesse une constante et une référence externe supplémentaire :

1. Réglez 84.04 = 2 (sélection de la fonction ADD)
2. Réglez 84.05=xx.xx (sélection de la référence vitesse pour l'entrée 1)
3. Réglez 84.06=xx.xx (sélection de la référence externe (EAX) pour l'entrée 2)
4. Réglez 84.07=1500 (constante pour l'entrée 3)
5. Réglez 84.08=4000h (car entrée 3 = constante -> Bit 14=1 --> 4000h)
6. Réglez 84.09=xxxx (contient la valeur calculée ; peut provenir d'un autre élément du système : ex., voie Maître/Esclave, autres entrées du jeu de paramètres de bloc)
7. Réglez 86.01=xx.xx (écriture de la valeur calculée dans destination pour traitement supplémentaire)

Comment contrôler l'exécution du programme ?

Le programme Adaptatif exécute **tous** les blocs fonctions dans l'ordre numérique, **du même temps de cycle d'exécution**. L'utilisateur ne peut modifier cet ordre. Il peut :

- Sélectionner le mode de fonctionnement du programme (arrêt, démarrage, édition, **exécution d'un seul cycle uniquement**, **exécution d'un seul bloc fonction exécution pas à pas**)
- Ajuster le temps d'exécution du programme
- Supprimer ou ajouter des blocs

Les blocs fonctions

Généralités

Ce chapitre décrit les blocs fonctions.

Règles de base

L'utilisation de l'entrée 1 (BlocxEntrée1) est obligatoire (elle ne doit pas être laissée non connectée). L'utilisation des entrées 2 (BlocxEntrée2) et 3 (BlocxEntrée3) est facultative pour la plupart des blocs. Par principe, une entrée non connectée n'affecte pas la sortie du bloc.

L'entrée d'attribut (BlocxAttribut) est réglée avec les attributs (ex., la déclaration de constante et bits) des trois entrées.

Entrées des blocs

Les blocs utilisent deux formats d'entrée :

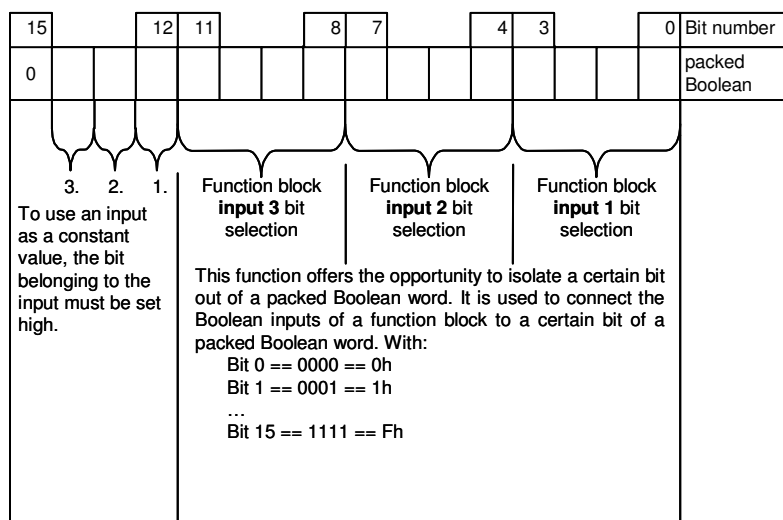
- Nombre entier
- Valeur booléenne

Le format utilisé est fonction du bloc. Par exemple, le bloc ADD utilise des entrées en nombre entier et le bloc OR des entrées en valeur booléenne.

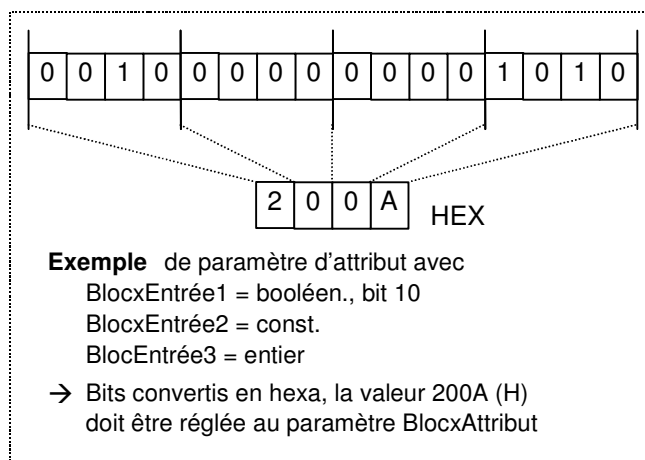
N.B.: Les entrées du bloc sont lues au début de l'exécution du bloc, pas simultanément pour tous les blocs !

Attributs des entrées de bloc

Les entrées de bloc reçoivent le paramètre de la source du signal ou la valeur d'une constante. Selon le bloc utilisé et la fonctionnalité recherchée, les attributs des trois entrées sont réglés en nombre entier, en constante ou en sélectionnant un bit d'un mot source de 16 bits. On utilise donc un mot de 16 bits, défini comme suit :



Exemple :



Valeur d'un paramètre **du type entier comme entrée d'un bloc**

Comment le bloc traite l'entrée ?

Le bloc lit la valeur sélectionnée sous la forme d'un nombre entier.

N.B.: Le paramètre sélectionné comme entrée doit être un nombre entier. Le facteur d'échelle interne de chaque paramètre est spécifié dans ce manuel.

Comment sélectionner l'entrée ?

- Affichez le paramètre de sélection de l'entrée du bloc et passez en mode Edition (touche ENTER).
- Réglez l'adresse, sur laquelle doit être lue la valeur d'entrée, comme suit : groupe x 100 + index (par ex., pour le paramètre 22.01 = 2201). Une adresse négative (– 2201, par ex.) inversera la valeur connectée.

La figure ci-après illustre l'information affichée sur la micro-console lorsque le paramètre de sélection de l'entrée BlocxEntrée1 (avec, par ex., x = 1 pour le bloc 1) se trouve en mode Edition. La valeur est inversée si un signe moins (-) se trouve dans le champ Inversion. Le champ Bit est inopérant pour une entrée en nombre entier ou chaîne de caractères.

Display of panel

REM 0 PAR EDIT-----

8405 Block1In1

→ 503

CANCEL SAVE

Connection to 503 as output of AI1 (group x 100 + index)

Exemple: Dans un variateur DCS800, la valeur de l'entrée analogique EA1 est 5,8 V. Comment connecter le signal au bloc MAX pour former le bloc fonction 1 dans le programme Adaptatif ? Quelle est la valeur de l'entrée du bloc ?

EA1 est connectée au bloc comme suit :

- Affichez le paramètre de sélection 84.05 de l'entrée Bloc1Entrée1 et passez en mode Edition (touche ENTER).
- Réglez l'adresse à 503, car le groupe 5 et le numéro (index) 3 contiennent la valeur d'entrée EA1 ($05.03 = 05 \times 100 + 3 = 503$). La valeur à l'entrée du bloc est 5800, car le format du nombre entier du signal actif 5.03 est : $0,001 \text{ V} = 1$ (avec un pré-réglage de EA1, repris du Manuel d'exploitation).

Constante *du type entier comme entrée d'un bloc*

Comment *connecter et indiquer une valeur sur une entrée* ?

Procédure 1

- Affichez le paramètre de sélection de l'entrée du bloc et passez en mode Edition (touche ENTER).
- Réglez la valeur constante dans ce paramètre d'entrée (touches à simple et à double flèche).
- Confirmez par un appui sur la touche ENTER.
- Affichez le paramètre d'attribut (BlocxAttribut)
- Réglez le bit pour l'attribut de constante de cette entrée dans le paramètre BlocxAttribut.
- Confirmez par un appui sur la touche ENTER.

La figure ci-après illustre l'information affichée sur la micro-console lorsque le paramètre de sélection de l'entrée BlocxEntrée1 se trouve en mode Edition et le champ Constante est visible. La valeur de la constante doit être comprise entre - 32768 et 32767. Elle ne peut pas être modifiée en cours de fonctionnement du programme Adaptatif.

Display of panel

REM ↻ PAR EDIT-----

8406 Block1In2

Value of the desired constant → -10000

CANCEL SAVE

Display of panel

REM ↻ PAR EDIT-----

8408 Block1Attrib

Setting of constant value of Block1In2 input → 2000 hex

CANCEL SAVE

Procédure 2

- Réglez la constante dans un des paramètres réservés aux constantes (85.01 à 85.10).
- Connectez la valeur de la constante à un bloc selon la procédure normale au moyen du paramètre de sélection de l'entrée.

Les constantes peuvent être modifiées en cours de fonctionnement du programme Adaptatif. Leur valeur est comprise entre -32767 et 32767.

N.B. : Dans la procédure 1, la constante ne peut être modifiée qu'en mode Edition. Pour modifier une constante en cours de fonctionnement, il est préférable d'utiliser la procédure 2.

Valeur d'un paramètre **du type booléen comme entrée d'un bloc**

Comment le bloc traite l'entrée ?

- Le bloc lit la valeur sélectionnée sous la forme d'un nombre entier.
- Le bloc utilise le bit défini par le champ Bit comme entrée en valeur booléenne.

La valeur du Bit 1 correspond à la valeur booléenne « vrai » et la valeur 0 à la valeur booléenne « faux ».

Exemple : La figure ci-après montre la valeur du paramètre de sélection de l'entrée BlocxEntrée1 lorsque l'entrée est connectée à un bit d'état de l'entrée logique EL2.

Dans un variateur DCS800, l'état des entrées logiques est stocké en interne dans le signal *MotEtat EntLog* (8.05). Le bit 1 correspond à EL2, le bit 0 à EL1.

Display of panel

Connection to 805 as output of DI's (group x 100 + index)

REM ↺ PAR EDIT-----

8407 Block1In3

→ 805

CANCEL SAVE

Display of panel

Setting of bit 1 of block1In3

REM ↺ PAR EDIT-----

8408 Block1Attrib

→ 0100 hex

CANCEL SAVE

Comment sélectionner l'entrée ?

Cf. section précédente *Valeur d'un paramètre comme entrée en nombre entier*.

N.B.: Le paramètre sélectionné comme entrée doit avoir une valeur booléenne compressée (mot de données binaires).

Constante *du type booléen comme entrée d'un bloc*

Comment connecter *et indiquer une valeur sur une entrée* ?

- Affichez le paramètre de sélection de l'entrée du bloc et passez en mode Edition (touche ENTER).
- Entrez la valeur constante. Si la valeur booléenne « vrai » est requise, réglez la constante sur « - 1 ». Si la valeur booléenne « faux » est requise, réglez sur « 0 ».
- Confirmez par un appui sur la touche ENTER.
- Affichez le paramètre d'attribut (BlocxAttribut).
- Réglez le bit pour l'attribut de constante de cette entrée dans le paramètre BlocxAttribut.
- Confirmez par un appui sur la touche ENTER.

Entrée de bloc type chaîne de caractères

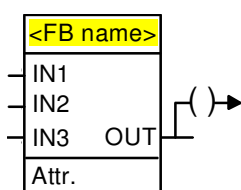
Comment sélectionner l'entrée ?

Une entrée type chaîne de caractères n'est pas encore *nécessaire*. Avec le bloc EVENT, les listes de messages de défaut, d'alarme ou d'information peuvent être sélectionnées. *cf. chap. "Messages d'état"*.

Pour changer ce texte, un autre programme est nécessaire.

Les blocs fonctions : description détaillée

Généralités Chacun des 16 blocs fonctions comporte entre un et trois paramètres d'entrée (groupe 84) qui proposent une adresse de sortie ou une valeur constante. Un autre paramètre est requis pour les attributs de ces entrées. Ce paramètre d'attribut doit être édité manuellement si les blocs fonctions sont édités au moyen de la micro-console ou du programme DriveWindow (light). Le paramètre d'attribut est réglé automatiquement au moyen de l'outil logiciel PC. La sortie OUT, groupe 84, peut être utilisée pour d'autres entrées de blocs fonctions. Pour inscrire la valeur de sortie dans les paramètres standards, le pointeur de sortie (signalé par ()→) doit être réglé au paramètre standard requis. Les **pointeurs** de sortie se trouvent dans le groupe 86.



ABS	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	La sortie est la valeur absolue de l'entrée IN1 multipliée par IN2 et divisée par IN3. $OUT = IN1 * IN2 / IN3$
	Connexions	Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
ADD	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	La sortie est la somme des entrées. $OUT = IN1 + IN2 + IN3$
	Connexions	Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
AND	Type	Fonction logique
	Illustration	

Opération

La sortie = vrai si toutes les entrées connectées = vrai. Dans le cas contraire, la sortie = faux. Table de vérité :

IN1	IN2	IN3	OUT (binaire)	OUT (valeur affichée)
0	0	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
0	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	1	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	0	0	Faux (tous les bits à 0)	0
1	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1

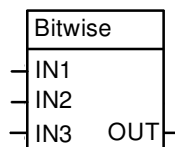
Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeur booléenne

Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

Bitwise**Type**

Fonction logique

Illustration**Opération**

Le bloc compare les bits de trois entrées en mot de 16 bits et forme les bits de la sortie comme suit :

$$\text{OUT} = (\text{IN1 OR IN2}) \text{ AND IN3.}$$

Exemple, avec un seul bit :

IN1	IN2	IN3	OUT
0	0	0	0
0	1	0	0
1	0	0	0
1	1	0	0
0	0	1	0
0	1	1	1
1	0	1	1
1	1	1	1

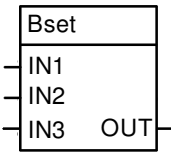
Exemple, avec le mot entier :

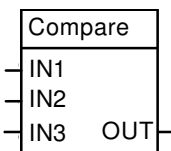
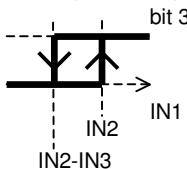
Input [word]		bits		Output [word]
20518 => IN1		15 0 1 0 1	0 0 0 0 0 0 1 0 0 1 1 0	
4896 => IN2		0 0 0 1	0 0 1 1 0 0 0 0 0 0 0 0	
17972 => IN3		0 1 0 0	0 1 1 0 0 0 1 1 0 1 0 0	
		0 1 0 0	0 0 1 0 0 0 1 0 0 1 0 0	=> OUT 16932

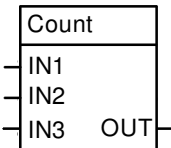
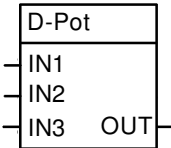
Connexions

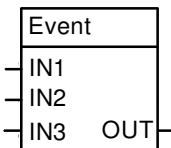
Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

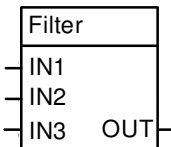
Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

Bset	Type	Fonction logique
Illustration		
Opération	Avant que la valeur de l'entrée IN1 ne soit écrite sur la sortie (OUT), le numéro du bits (IN2) du mot d'entrée (IN1) sera la valeur de l'entrée IN3. L'entrée IN1 doit être un mot compressé. La valeur de l'entrée IN2 un nombre entier L'entrée IN3 peut avoir que la valeur 1 (pour vrai) et 0 (pour faux).	
Connexions	Entrée IN1 : mot de 16 bits compressé Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits, en utilisant 0 ... 15 comme numéro de bits Entrée IN3 : valeur booléenne Sortie (OUT) : mot de 16 bits compressé	

Compare	Type	Fonction logique																																													
Illustration																																															
Opération	Bits 0,1 et 2 de la sortie : - Si $IN1 > IN2$, OUT = 001 - Si $IN1 = IN2$, OUT = 010 - Si $IN1 < IN2$, OUT = 100 Bit 3 de la sortie : - Si $IN1 > IN2$, OUT = 1ddd Bit 0 de la sortie est vrai Bit 1 de la sortie est vrai Bit 2 de la sortie est vrai Bit 3 de la sortie est vrai et le reste jusqu'à ce que $IN1 < (IN2 - IN3)$, après quoi il devient faux. 																																														
Connexions	Le nombre entier de sortie affiché est la somme de tous les bits : <table><tr><th>bit 0</th><th>bit 1</th><th>bit 2</th><th>bit 3</th><th>OUT (valeur affichée)</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>2</td></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>4</td></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>8</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>9</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>10</td></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>12</td></tr></table> Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)		bit 0	bit 1	bit 2	bit 3	OUT (valeur affichée)	0	0	0	0	0	1	0	0	0	1	0	1	0	0	2	0	0	1	0	4	0	0	0	1	8	1	0	0	1	9	0	1	0	1	10	0	0	1	1	12
bit 0	bit 1	bit 2	bit 3	OUT (valeur affichée)																																											
0	0	0	0	0																																											
1	0	0	0	1																																											
0	1	0	0	2																																											
0	0	1	0	4																																											
0	0	0	1	8																																											
1	0	0	1	9																																											
0	1	0	1	10																																											
0	0	1	1	12																																											

Count	Type	Fonction arithmétique
Illustration		
Opération	Comptage des fronts montants de l'entrée IN1. Le compteur est remis à zéro par le front montant de l'entrée IN2 et limité à la valeur réglée avec l'entrée IN3. Entrée IN1 : Entrée de déclenchement (compteur) (0→1 front) Entrée IN2 : Remise à zéro (0→1 front). Entrée IN3 : Limite maxi > 0 : la valeur de la sortie augmente jusqu'au maximum, à savoir la limite maxi. < 0 : la valeur de la sortie augmente jusqu'à la valeur absolue de la limite maxi. A la limite maxi, la sortie est remise à 0 et le comptage recommence de nouveau avec l'entrée de déclenchement. Sortie (OUT) : La sortie indique la valeur du compteur.	
Connexions	Entrées IN1, IN2 : valeurs booléennes Entrée IN3 : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe Sortie (OUT) : nombre entier de 15 bits	
D-Pot	Type	Fonction arithmétique
Illustration		
Opération	La sortie croît avec l'entrée IN1 et décroît avec l'entrée IN2. La valeur absolue de l'entrée IN3 est le temps de rampe en ms rapporté à la valeur de sortie (20000). Si l'entrée IN3 est de signe positif, la gamme de sortie se situe entre 0 et 20000 ; si elle est de signe négatif, la gamme de sortie se situe entre – 20000 et + 20000. Si les entrées 1 et 2 sont actives, l'entrée 2 (décrément) est utilisée. Entrée IN1 : Temps d'accélération (bool.) Entrée IN2 : Temps de décélération (bool.) Entrée IN3 : Temps de rampe (en ms rapporté à 20000) Sortie : 15+1 bit	
Connexions	Entrée IN1 et IN2 : Valeurs booléennes Entrée IN3 : nombre entier de 16 bits; 15 bits + signe Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits; 15 bits + signe	

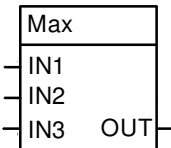
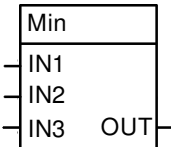
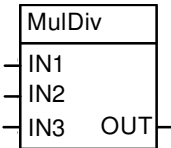
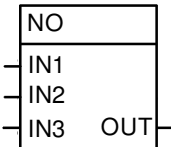
Event	Type	Fonction d'affichage																																																		
Illustration																																																				
	Opération	L'entrée IN1 déclenche l'événement. L'entrée IN2 sélectionne le numéro du message de défaut, d'alarme, d'information ou de déclenchement. L'entrée IN3 sélectionne le type d'événement (alarme, défaut, information ou déclenchement). <table><tr><td rowspan="3">IN1</td><td colspan="3">Entrée d'activation (booléen)</td></tr><tr><td>0->1</td><td colspan="2">Le bloc active l'événement</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="2">Le bloc désactive l'événement</td></tr><tr><td rowspan="8">IN2</td><td colspan="3">Sélection du message affiché. Il existe 5 types de message différents : leur numéro diffère selon le type d'événement. Le type de message pré-réglé se trouve entre parenthèses.</td></tr><tr><td colspan="2">Alarmes</td><td>Défauts et déclenchements</td></tr><tr><td>301 (APAlarme1)</td><td>601 (APDéfaut1)</td><td>801 ()</td></tr><tr><td>302 (APAlarme2)</td><td>602 (APDéfaut2)</td><td>802 ()</td></tr><tr><td>303 (APAlarme3)</td><td>603 (APDéfaut3)</td><td>803 ()</td></tr><tr><td>304 (APAlarme4)</td><td>604 (APDéfaut4)</td><td>804 ()</td></tr><tr><td>305 (APAlarme5)</td><td>605 (APDéfaut5)</td><td>805 ()</td></tr><tr><td colspan="3"></td></tr><tr><td rowspan="5">IN3</td><td colspan="3">Sélection du type d'événement</td></tr><tr><td>0</td><td colspan="2">Alarme ; format A30x</td></tr><tr><td>1</td><td colspan="2">Défaut ; format F60x. Les défauts doivent être réarmés.</td></tr><tr><td>2</td><td colspan="2">Information ; format N80x</td></tr><tr><td>3</td><td colspan="2">Déclenchement ; format défaut F60x. Un déclenchement provoque également l'ouverture du disjoncteur sur le continu raccordé. Les déclenchements doivent être réarmés.</td></tr></table>	IN1	Entrée d'activation (booléen)			0->1	Le bloc active l'événement		0	Le bloc désactive l'événement		IN2	Sélection du message affiché. Il existe 5 types de message différents : leur numéro diffère selon le type d'événement. Le type de message pré-réglé se trouve entre parenthèses.			Alarmes		Défauts et déclenchements	301 (APAlarme1)	601 (APDéfaut1)	801 ()	302 (APAlarme2)	602 (APDéfaut2)	802 ()	303 (APAlarme3)	603 (APDéfaut3)	803 ()	304 (APAlarme4)	604 (APDéfaut4)	804 ()	305 (APAlarme5)	605 (APDéfaut5)	805 ()				IN3	Sélection du type d'événement			0	Alarme ; format A30x		1	Défaut ; format F60x. Les défauts doivent être réarmés.		2	Information ; format N80x		3	Déclenchement ; format défaut F60x. Un déclenchement provoque également l'ouverture du disjoncteur sur le continu raccordé. Les déclenchements doivent être réarmés.
IN1	Entrée d'activation (booléen)																																																			
	0->1	Le bloc active l'événement																																																		
	0	Le bloc désactive l'événement																																																		
IN2	Sélection du message affiché. Il existe 5 types de message différents : leur numéro diffère selon le type d'événement. Le type de message pré-réglé se trouve entre parenthèses.																																																			
	Alarmes		Défauts et déclenchements																																																	
	301 (APAlarme1)	601 (APDéfaut1)	801 ()																																																	
	302 (APAlarme2)	602 (APDéfaut2)	802 ()																																																	
	303 (APAlarme3)	603 (APDéfaut3)	803 ()																																																	
	304 (APAlarme4)	604 (APDéfaut4)	804 ()																																																	
	305 (APAlarme5)	605 (APDéfaut5)	805 ()																																																	
IN3	Sélection du type d'événement																																																			
	0	Alarme ; format A30x																																																		
	1	Défaut ; format F60x. Les défauts doivent être réarmés.																																																		
	2	Information ; format N80x																																																		
	3	Déclenchement ; format défaut F60x. Un déclenchement provoque également l'ouverture du disjoncteur sur le continu raccordé. Les déclenchements doivent être réarmés.																																																		
Connexions	Entrée IN1 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Entrées IN2, IN3 : Sélection d'octet (obligatoire)																																																			

Filter	Type	Fonction arithmétique
Illustration		
	Opération	La sortie est la valeur filtrée de l'entrée IN1. L'entrée IN2 est le temps de filtrage. $OUT = IN1 \cdot (1 - e^{-t/IN2})$ N.B. : le calcul interne se fait sur 32 bits pour éviter les erreurs d'offset.
Connexions	Entrée IN1 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe). 1 correspond à 1 ms. Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)	

Limit	Type	Fonction logique
Illustration	Limit IN1 IN2 IN3 OUT	
Opération	La valeur connectée à l'entrée IN1 sera limitée, l'entrée IN2 représentant la limite supérieure, l'entrée IN3, la limite inférieure. La sortie OUT indique la valeur de l'entrée après limitations. La sortie reste à zéro si la limite inférieure (entrée IN3) est égale ou plus élevée que la limite supérieure (entrée IN2).	
Connexions	Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)	

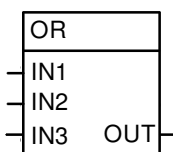
MaskSet	Type	Fonction logique																																								
Illustration	MaskSet IN1 IN2 IN3 OUT																																									
Opération	Le bloc fonction met à 1 ou à 0 les bits de IN1 et IN2. Entrée IN1: Mot d'entrée Entrée IN2: Mot d'entrée de mise à 1 Entrée IN3; Mise à 1/0 de IN2 dans IN1. Exemple, avec un seul bit ... avec IN3 = Mise à 1 <table><tr><th>IN1</th><th>IN2</th><th>IN3</th><th>OUT</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>Vrai</td><td>0</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>Vrai</td><td>1</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>Vrai</td><td>1</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>Vrai</td><td>1</td></tr></table> ... avec IN3 = Mise à 0 <table><tr><th>IN1</th><th>IN2</th><th>IN3</th><th>OUT</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>Faux</td><td>0</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>Faux</td><td>1</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>Faux</td><td>0</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>Faux</td><td>0</td></tr></table>		IN1	IN2	IN3	OUT	0	0	Vrai	0	1	0	Vrai	1	1	1	Vrai	1	0	1	Vrai	1	IN1	IN2	IN3	OUT	0	0	Faux	0	1	0	Faux	1	1	1	Faux	0	0	1	Faux	0
IN1	IN2	IN3	OUT																																							
0	0	Vrai	0																																							
1	0	Vrai	1																																							
1	1	Vrai	1																																							
0	1	Vrai	1																																							
IN1	IN2	IN3	OUT																																							
0	0	Faux	0																																							
1	0	Faux	1																																							
1	1	Faux	0																																							
0	1	Faux	0																																							
Connexions	Entrées IN1 et IN2 : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée) Entrées 3 : valeur booléenne Sortie OUT : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)																																									

MaskSet	Type	Fonction logique																																																																																																																																																																																																														
Illustration	MaskSet IN1 IN2 IN3 OUT																																																																																																																																																																																																															
Opération	Le bloc fonction met à 1 ou à 0 les bits de IN1 et IN2. Entrée IN1: Mot d'entrée Entrée IN2: Mot d'entrée de mise à 1 Entrée IN3; Mise à 1/0 de IN2 dans IN1. Exemple, avec le mot entier : ... avec IN3 = vrai (=> Mise à 1) <table><tr><td>Input [word]</td><td></td><td colspan="12">bits</td><td></td><td>Output [word]</td></tr><tr><td>26214 => IN1</td><td></td><td>15</td><td colspan="10"></td><td>0</td><td></td><td></td></tr><tr><td>-13108 => IN2</td><td></td><td></td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td></td><td></td></tr><tr><td></td><td></td><td></td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr><tr><td></td><td></td><td></td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr><tr><td></td><td></td><td></td><td colspan="12"></td><td>=> OUT</td><td>-4370</td></tr></table> ... avec IN3 = faux (=> Mise à 0) <table><tr><td>Input [word]</td><td></td><td colspan="12">bits</td><td></td><td>Output [word]</td></tr><tr><td>26214 => IN1</td><td></td><td>15</td><td colspan="10"></td><td>0</td><td></td><td></td></tr><tr><td>-13108 => IN2</td><td></td><td></td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td></td><td></td></tr><tr><td></td><td></td><td></td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td></tr><tr><td></td><td></td><td></td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td></td></tr><tr><td></td><td></td><td></td><td colspan="12"></td><td>=> OUT</td><td>8738</td></tr></table>		Input [word]		bits													Output [word]	26214 => IN1		15											0			-13108 => IN2			0	1	1	0	0	1	1	0	0	0	1	1	0						1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0				1	1	1	0	1	1	1	0	1	1	1	0	1	1	0																=> OUT	-4370	Input [word]		bits													Output [word]	26214 => IN1		15											0			-13108 => IN2			0	1	1	0	0	1	1	0	0	0	1	1	0						1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0				0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0																	=> OUT	8738
Input [word]		bits													Output [word]																																																																																																																																																																																																	
26214 => IN1		15											0																																																																																																																																																																																																			
-13108 => IN2			0	1	1	0	0	1	1	0	0	0	1	1	0																																																																																																																																																																																																	
			1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0																																																																																																																																																																																															
			1	1	1	0	1	1	1	0	1	1	1	0	1	1	0																																																																																																																																																																																															
															=> OUT	-4370																																																																																																																																																																																																
Input [word]		bits													Output [word]																																																																																																																																																																																																	
26214 => IN1		15											0																																																																																																																																																																																																			
-13108 => IN2			0	1	1	0	0	1	1	0	0	0	1	1	0																																																																																																																																																																																																	
			1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0	0	1	1	0																																																																																																																																																																																															
			0	0	1	0	0	0	0	1	0	0	0	0	1	0																																																																																																																																																																																																
															=> OUT	8738																																																																																																																																																																																																
Connexions	Entrées IN1 et IN2 : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée) Entrées 3 : valeur booléenne Sortie OUT : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)																																																																																																																																																																																																															

Max	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	La sortie est la valeur de l'entrée la plus élevée. $OUT = MAX (IN1, IN2, IN3)$
	Connexions	N.B.: entrée non connectée = 0. Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
Min	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	La sortie est la valeur de l'entrée la plus faible. $OUT = MIN (IN1, IN2, IN3)$
	Connexions	N.B. : entrée non connectée = 0 Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
MulDiv	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	La sortie est le produit de l'entrée IN1 et de l'entrée IN2 divisé par l'entrée IN3. $OUT = (IN1 \cdot IN2) / IN3$
	Connexions	Entrées IN1, IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
Not Used	Type	-
	Illustration	
	Opération	Le bloc n'est pas validé et ne fonctionne pas (préréglage).
	Connexions	-

OR**Type**

Fonction logique

Illustration**Opération**

La sortie = vrai si une des entrées = vrai. Table de vérité :

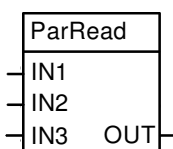
IN1	IN2	IN3	OUT (binaire)	OUT (valeur affichée)
0	0	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	0	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1
0	1	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
0	1	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	0	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	1	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	1	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1

Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeurs booléennes
 Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

ParRead**Type**

Fonction logique

Illustration**Opération**

La sortie (OUT) donne la valeur d'un paramètre dont le groupe est défini par l'entrée IN1 et le numéro (index) par l'entrée IN2.

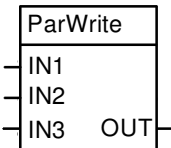
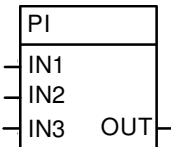
Exemple pour lire le paramètre 22.01:

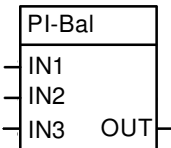
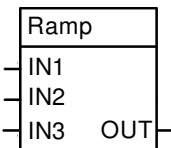
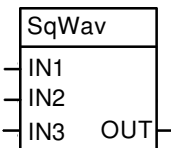
Entrée IN1 = 22

Entrée IN2 = 01

Connexions

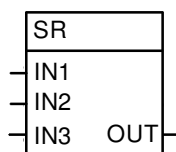
Entrées IN1 et IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
 Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

ParWrite	Type	Fonction logique
	Illustration	
	Opération	La valeur de l'entrée IN1 est écrite dans le paramètre défini par l'entrée IN2 comme indiqué : groupe X 100 + numéro (index). L'entrée IN3 peut être réglée en valeur booléenne : vrai = sauvegarder ; faux = ne pas sauvegarder. La sortie donne le code d'erreur, si l'accès au paramètre est refusé. Exemple pour le paramètre 22.01 = 150, sans sauvegardé en mémoire FLASH. Entrée IN1 = valeur de 150 (connexion ou constante) Entrée IN2 = 2201 Entrée IN3 = faux
	Connexions	Entrées IN1 et IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Entrée IN3 : valeur booléenne Sortie OUT : code octet
PI	Type	Régulateur arithmétique
	Illustration	
	Opération	La sortie est l'entrée IN1 multipliée par IN2/100 plus l'intégrale de IN1 multipliée par IN3/100. $O = I1 * I2 / 100 + (I3 / 100) * \int I1$ N.B.: le calcul interne se fait sur 32 bits pour éviter les erreurs d'offset.
	Connexions	Entrée IN1 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Gain. 100 correspond à 1. Entrée IN3 : Constante d'intégration. 100 correspond à 1. 10 000 correspond à 100. Sortie OUT : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe). La plage est limitée entre 0 ... 10 000.

PI-Bal	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	Ce bloc initialise d'abord le bloc PI. Lorsque l'entrée IN1 passe à l'état vrai, le bloc écrit la valeur de l'entrée IN2 sur la sortie du bloc PI. Lorsque l'entrée IN1 passe à l'état faux, le bloc débloque la sortie du bloc régulateur PI qui continue à fonctionner normalement à partir de la sortie réglée. N.B. : Ce bloc peut uniquement être utilisé avec le bloc PI. Il doit suivre le bloc PI.
	Connexions	Entrée IN1 : valeur booléenne Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
Ramp	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	Le bloc utilise l'entrée IN1 comme valeur de référence. Le temps de rampe (entrées IN2 et IN3) incrémente ou décrémente la sortie OUT tant que la valeur de référence n'est pas atteinte. Entrée IN1 : Valeur d'entrée Entrée IN2 : Temps d'accélération (ms, rapporté à 20000) Entrée IN3 : Temps de décélération (ms, rapporté à 20000) Sortie : Sortie type entier
	Connexions	Entrée IN1 : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe Entrée IN3 : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe Sortie OUT : nombre entier de 16 bits ; 15 bits + signe
SqWav	Type	Fonction arithmétique
	Illustration	
	Opération	La sortie OUT varie entre la valeur de l'entrée IN3 et zéro (0) si le bloc est validé avec la valeur de l'entrée IN1= vrai. La période est réglée avec 1 = 1 ms (entrée IN2)
	Connexions	Entrée IN1 : valeur booléenne Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits Entrée IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

SR**Type**

Fonction logique

Illustration**Opération**

Bascule "SR". L'entrée IN1 met la sortie à 1 et les entrées IN2 et IN3 la mettent à 0.

- Si IN1, IN2 et IN3 = faux, la sortie conserve sa valeur effective.
- Si IN1 = vrai et IN2 et IN3 = faux, la sortie = vrai
- Si IN2 et IN3 = vrai, la sortie = faux.

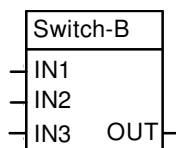
IN1	IN2	IN3	OUT (binaire)	OUT (valeur affichée)
0	0	0	Sortie	Sortie
0	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
0	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	1	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	0	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	1	Faux (tous les bits à 0)	0

Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeur booléenne
Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

Switch-B**Type**

Fonction logique

Illustration**Opération**

La sortie est égale à l'entrée IN2 si l'entrée IN1 = vrai et est égale à l'entrée IN3 si l'entrée IN1 = faux.

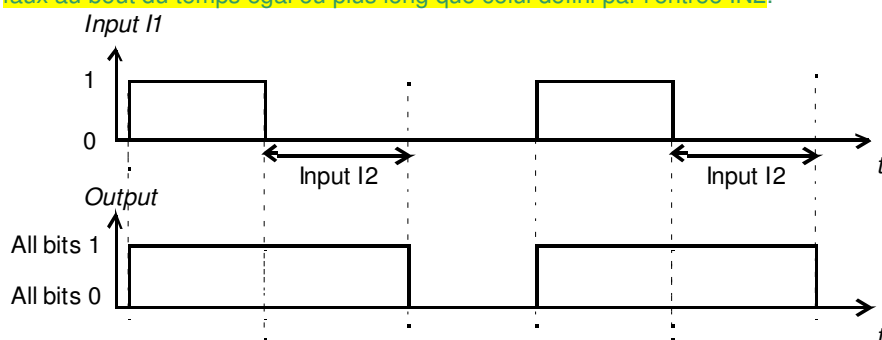
IN1		OUT	OUT (valeur affichée)
0		= IN3	Vrai = -1
1		= IN2	Faux = 0

Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeur booléenne
Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

Switch-I	Type	Fonction logique									
	Illustration	Switch-I IN1 IN2 IN3 OUT									
	Opération	La sortie est égale à l'entrée IN2 si l'entrée IN1 = vrai et est égale à l'entrée IN3 si l'entrée IN1 = faux. <table><tr><td>IN1</td><td></td><td>OUT</td></tr><tr><td>0</td><td></td><td>= IN3</td></tr><tr><td>1</td><td></td><td>= IN2</td></tr></table>	IN1		OUT	0		= IN3	1		= IN2
	IN1		OUT								
0		= IN3									
1		= IN2									
Connections	Entrée IN1 : valeur booléenne Entrées IN2 et IN3 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe) Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)										

TOFF	Type	Fonction logique
	Illustration	TOFF IN1 IN2 IN3 OUT
	Opération	La sortie = vrai quand l'entrée IN1 = vrai. Lorsque l'entrée IN1 = faux, la sortie sera à faux au bout du temps égal ou plus long que celui défini par l'entrée IN2. Input I1 1 0 Input I2 Input I2 Output All bits 1 All bits 0 t t
	Connexions	Entrées IN1 et IN3 : valeur booléenne Entrée IN2 : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe). Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)



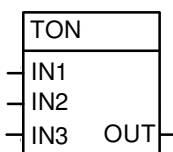
Valeurs affichées : Vrai = -1, faux = 0.

Si IN3 = Faux, le temps de retard de l'entrée IN2 est mis à l'échelle en millisecondes (ms),

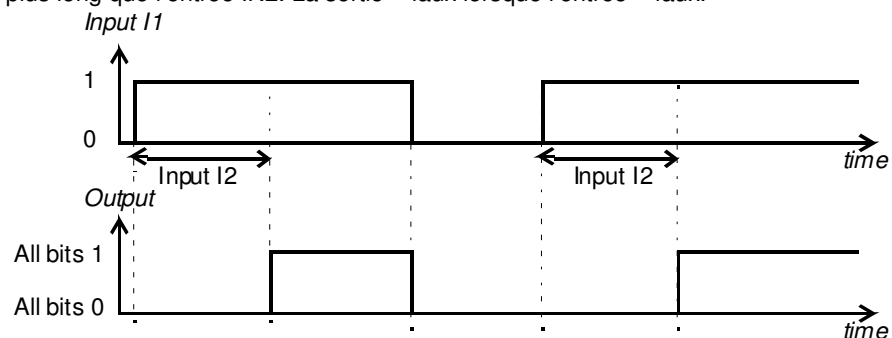
Si IN3 = Vrai, le temps de retard de l'entrée IN2 est mis à l'échelle en secondes (s).

TON**Type**

Fonction logique

Illustration**Opération**

La sortie = vrai lorsque l'entrée IN1 est restée à l'état vrai pendant un temps égal ou plus long que l'entrée IN2. La sortie = faux lorsque l'entrée = faux.



Valeurs affichées : Vrai = -1, faux = 0.

Si entrée IN3 = Faux, le temps de retard de l'entrée IN2 est mis à l'échelle en millisecondes (ms).

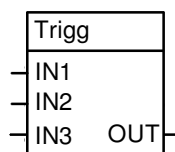
Si entrée IN3 = Vrai, le temps de retard de l'entrée IN2 est mis à l'échelle en secondes (s).

Connexions

Entrées IN1 et IN3	: valeur booléenne
Entrée IN2	: nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)
Sortie (OUT)	: nombre entier de 16 bits (valeur booléenne compressée)

Trigg**Type**

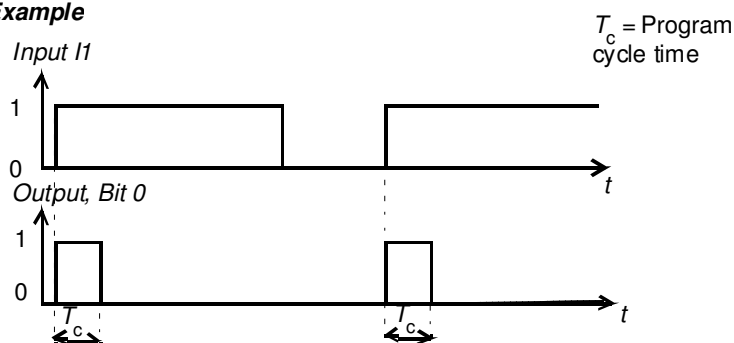
Fonction logique

Illustration**Opération**

Le front montant de l'entrée IN1 met à 1 le bit 0 de la sortie pendant un cycle du programme.

Le front montant de l'entrée IN2 met à 1 le bit 1 de la sortie pendant un cycle du programme.

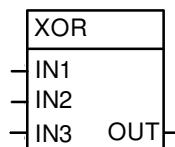
Le front montant de l'entrée IN3 met à 1 le bit 2 de la sortie pendant un cycle du programme.

Example**Connexions**

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeur booléenne
Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

XOR**Type**

Fonction logique

Illustration**Opération**

La sortie = vrai si une entrée = vrai ; dans le cas contraire, la sortie = faux. Table de vérité :

IN1	IN2	IN3	OUT (binaire)	OUT (valeur affichée)
0	0	0	Faux (tous les bits à 0)	0
0	0	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1
0	1	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
0	1	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	0	0	Vrai (tous les bits à 1)	-1
1	0	1	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	0	Faux (tous les bits à 0)	0
1	1	1	Vrai (tous les bits à 1)	-1

Connexions

Entrées IN1, IN2 et IN3 : valeur booléenne
Sortie (OUT) : nombre entier de 16 bits (15 bits + signe)

[illegible]

Liste des signaux et paramètres

Signaux et paramètres

Ce chapitre décrit tous les signaux et paramètres.

Signaux

Les signaux sont des valeurs mesurées et calculées du variateur et incluent les mots de commande, d'état, de limites, de défauts et d'alarmes. Ils constituent les groupes 1 à 9. Aucune de ces valeurs n'est sauvegardée en mémoire Flash.

Le tableau suivant récapitule les différents groupes de signaux :

Groupe	Nom	Commentaire
1	Grandeurs physiques	
2	Signaux du régulateur de vitesse	
3	Valeurs de référence	
4	Information	Mise à jour automatiquement
5	E/S Analogiques	
6	Signaux logiques DCS	
7	Mots de commande	Mots de commande
8	Mots d'Etat/de Limite	Valeurs d'état et de limites
9	Mots de Défauts/d'Alarmes	Information de diagnostic

Exemples de signal

Numéro (Index)	Nom du signal	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
1.08	CoupleMoteur (Couple Moteur) Couple moteur en % du couple nominal du moteur choisi : – Valeur filtrée par un filtre RIF de rang 6 (Filtre à moyenne mobile), temps de filtrage : 1 période de la tension réseau Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	%	C
2.17	RéfVitesseUtil (référence vitesse utilisée) La référence vitesse utilisée est sélectionnée avec : – <i>MultiRéfVites1</i> (11.02) et <i>SélRéf1</i> (11.03) ou – <i>MultiRéfVites2</i> (11.12) et <i>SélRéf2</i> (11.06) Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	tr/min	P

Tous les signaux sont en lecture seule. Néanmoins, le système de contrôle-commande peut écrire dans les mots de commande (enregistrement en mémoire RAM).

Description :

Mini, maxi, prééré. :

Les valeurs mini et maxi ainsi que les prééréglages usine ne s'appliquent pas aux groupes 1 à 9.

Unité :

Désigne, s'il y a lieu, l'unité d'un signal. L'unité s'affiche sur la micro-console et dans les programmes PC.

C/P :

ListeParamètres (16.09) permet de permuter entre la liste de signaux et paramètres complète (C) et partielle (P). La liste partielle recense uniquement les signaux et paramètres utilisés pour une configuration type.

Numéro (Index) :

Les signaux sont classés par groupe et numérotés.

Facteur d'échelle :

Pour communiquer avec le variateur, le système de commande utilise des nombres entiers de 16 bits et doit utiliser l'information fournie par le facteur d'échelle pour lire correctement la valeur du signal.

Exemple 1 :

Si le système de commande lit *CoupleMoteur (1.08)*, le nombre entier 100 correspond à 1 %.

Exemple 2 :

Si le système de commande lit *RéfVitesseUtil (2.17)*, 20 000 équivaut à la vitesse (en tr/min) indiquée par *FormatVitesUtil (2.29)*.

Type :

Le type de données est fourni par un code court :

I = nombre entier de 16 bits (0, ..., 65536)

Entier signé= nombre entier de 16 bits avec signe (-32768, ..., 32767)

C = chaîne de caractères

Sauvegardé :

Non =

les valeurs NE SONT PAS sauvegardées en mémoire Flash : elles sont perdues dès que le variateur est mis hors-tension.

Oui =

les valeurs sont sauvegardées en mémoire Flash : elles sont conservées quand le variateur est mis hors-tension.

Paramètres

Ce chapitre décrit la fonction ainsi que les valeurs de réglage de tous les paramètres. Ces derniers sont regroupés par fonction. Le tableau suivant recense les différents groupes de paramètres :

Groupe	Nom
10	Sélection démarrage/arrêt
11	Entrée référence vitesse
12	Vitesses constantes
13	Entrées analogiques
14	Sorties logiques
15	Sorties analogiques
16	Entrées configuration système
19	Stockage données
20	Limites
21	Démarrage/arrêt
22	Rampe vitesse
23	Référence vitesse
24	Régulation vitesse
25	Référence couple
26	Traitement référence couple
30	Fonctions défaut
31	Température moteur 1
34	Texte affichage
40	Régulation PID
42	Commande frein
43	Régulation courant
44	Excitation
45	Réglages convertisseur excitation
47	Application 12 pulses
49	Application Multimoteur
50	Mesure vitesse
51	Communication série
52	Modbus
70	Commande DDCS
71	Drivebus
83	Contrôle programme Adaptatif
84	Programme Adaptatif
85	Constantes utilisateur
86	Sorties programme Adaptatif
90	Adresses dataset réception 1
91	Adresses dataset réception 2
92	Adresses dataset transmission 1
93	Adresses dataset transmission 2
94	Paramètres DCS Link
97	Mesures
98	Modules option
99	Données initialisation

Exemples de paramètre

Numéro (Index)	Nom du paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
20.07	CpleMaxiRégVit (couple maximum régulateur de vitesse) Limite de couple (en % du couple nominal du moteur actif) sur la sortie du régulateur de vitesse : – <i>RéfCouple2 (2.09)</i> N.B.1 : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
23.01	RéfVitesse (référence vitesse) Entrée de référence vitesse principale pour la régulation de vitesse du variateur. Peut être raccordée à <i>RéfVitesseUtil (2.17)</i> via : – <i>MultipRéfVites1 (11.02)</i> et <i>SélRéf1 (11.03)</i> ou – <i>MultipRéfVites2 (11.12)</i> et <i>SélRéf2 (11.06)</i> Valeur limitée en interne entre : - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non		10000	0	tr/min	P

Les paramétrages modifiés avec la micro-console, le logiciel DriveWindow ou DriveWindow Light sont sauvegardés en mémoire Flash. Les paramétrages modifiés par le système de commande sont sauvegardés uniquement en mémoire RAM.

Description :**Mini, maxi, préré. :**

Valeurs mini et maxi du paramètre ou valeurs de réglage.
 Valeur de préréglage d'un paramètre.

Unité :

Désigne, s'il y a lieu, l'unité d'un paramètre. L'unité s'affiche sur la micro-console et dans les programmes PC.

C/P :

ListeParamètres (16.09) permet de permuter entre la liste de signaux et paramètres complète (C) et partielle (P) et d'en modifier l'affichage sur la micro-console. La liste partielle recense uniquement les signaux et paramètres utilisés pour une configuration type.

Numéro (Index) :

Les paramètres sont classés par groupe et numérotés.

Facteur d'échelle :

Pour communiquer avec le variateur, le système de commande utilise des nombres entiers de 16 bits et doit utiliser l'information fournie par le facteur d'échelle pour modifier correctement la valeur du paramètre.

Exemple 1 :

Si *CpleMaxiRégVit* (20.07) est donné par le système de commande, le nombre entier 100 correspond à 1 %.

Exemple 2 :

Si *RéfVitesse* (23.01) est donné par le système de commande, 20 000 équivaut à la vitesse (en tr/min) indiquée par *FormatVitesUtil* (2.29).

Type :

Le type de données est fourni par un code court :

Entier = nombre entier de 16 bits (0, ..., 65536)

Entier signé = nombre entier de 16 bits avec signe (-32768, ..., 32767)

C = chaîne de caractères

Sauvegardé :

Non =

les valeurs NE SONT PAS sauvegardées en mémoire Flash : elles sont perdues dès que le variateur est mis hors-tension.

Oui =

les valeurs sont sauvegardées en mémoire Flash : elles sont conservées quand le variateur est mis hors-tension.

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
Groupe 1	Grandeurs physiques					
1.01	VitesseMotFiltr (vitesse moteur filtrée) Mesure vitesse du moteur filtrée : – Sélectionnez la mesure de vitesse du moteur avec le paramètre <i>SélMesVitesseM1 (50.03)</i> – Temps de filtrage : 1 s et – <i>TpsFiltrVitesse (50.06)</i> Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non				tr/min	P
1.02	Vitesse FEM (vitesse réelle issue de la FEM) Vitesse calculée à partir de la FEM du moteur Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non				tr/min	P
1.03	VitesseCodeur (vitesse mesurée par un codeur) Valeur de la vitesse fournie par le codeur incrémental. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non				tr/min	P
1.04	VitesseMoteur (vitesse moteur) Vitesse moteur réelle : – Sélectionnez la mesure de vitesse moteur avec le paramètre <i>SélMesVitesseM1 (50.03)</i> . S'il est réglé sur Externe , le signal est mis à jour par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande. – <i>TpsFiltrVitesse (50.06)</i> Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non				tr/min	P
1.05	VitesseTachy (vitesse mesurée par tachymètre) Valeur de la vitesse fournie par la dynamo tachymétrique. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non				tr/min	P
1.06	CourantMoteur (courant moteur) Courant moteur relatif en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non				%	P
1.07	CoupleMotFiltre (couple moteur filtré) Couple moteur relatif filtré en % du couple nominal du moteur actif : – Valeur filtrée par un filtre RIF de rang 6 (filtre à moyenne mobile), temps de filtrage : 1 période de la tension réseau – <i>TpsFiltCpleRéal (97.20)</i> Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non				%	P
1.08	CoupleMoteur (couple moteur) Couple moteur en % du couple nominal du moteur actif : – Valeur filtrée par un filtre RIF de rang 6 (Filtre à moyenne mobile), temps de filtrage : 1 période de la tension réseau Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non				%	C
1.09	OndulatCourant (ondulation du courant) Ondulation relative du courant en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non				%	C
1.10	OndulCourantFil (ondulation du courant filtrée) Ondulation relative filtrée du courant en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> : – Temps de filtrage : 200 ms Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non				%	P
1.11	URéseauRelative (tension réseau relative) Tension réseau relative en % de <i>TensionNomRés (99.10)</i> . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non				%	P
1.12	TensionRéseau (tension réseau) Tension réseau réelle : – Temps de filtrage : 10 ms Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Non				V	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
1.13	U_InduitRelativ (tension d'induit relative) Tension d'induit relative en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.14	TensionInduit (tension d'induit) Tension d'induit réelle : – Temps de filtrage : 10 ms Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
1.15	I_ConvertRelat (courant [continu] relatif du convertisseur) Courant relatif du convertisseur en % de <i>CourantNomConv</i> (4.05). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.16	CourantConvert (courant [continu] du convertisseur) Courant réel du convertisseur : – Temps de filtrage : 10 ms Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	A	P
1.17	U_FEM Relative (FEM relative) FEM relative en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02) : <i>U_FEM Relative</i> (1.17). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
1.18	Inutilisé					
1.19	Inutilisé					
1.20	TempéCalculéeM1 (température calculée moteur 1) Température du moteur 1 calculée par le modèle thermique. Valeur utilisée pour la protection thermique du moteur. – <i>ChargeLimAlmM1</i> (31.03) – <i>ChargeLimDéfM1</i> (31.04) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
1.21	TempéCalculéeM2 (température calculée moteur 2) Température du moteur 2 calculée par le modèle thermique. Valeur utilisée pour la protection thermique du moteur. – <i>ChargeLimAlmM2</i> (49.33) – <i>ChargeLimDéfM2</i> (49.34) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
1.22	TempéMesuréeM1 (température mesurée moteur 1) Température mesurée du moteur 1. Valeur utilisée pour la protection thermique du moteur. – L'unité dépend du réglage de <i>SélTempérMot1</i> (31.05) : NonSélection fonction non sélectionnée 1 à 6 PT100 °C CTP Ω Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°C / Ω / -	P
1.23	TempéMesuréeM2 (température mesurée moteur 2) Température mesurée du moteur 2. Valeur utilisée pour la protection thermique du moteur. – L'unité dépend du réglage de <i>SélTempérMot2</i> (49.35) : NonSélection fonction non sélectionnée 1 à 6 PT100 °C CTP Ω Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°C / Ω / -	C
1.24	TempératurePont (température réelle du pont) Température réelle du pont en °C. Facteur d'échelle : 1 == 1 °C Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°C	P
1.25	ModeRégulation (mode de régulation) Mode de régulation utilisé : 0 = NonSélection fonction non sélectionnée 1 = RéglVitesse régulation de vitesse 2 = RéglCouple régulation de couple 3 = RéglCourant régulation de courant – <i>SélCouple</i> (26.01) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
1.26	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
1.27	Inutilisé					
1.28	Inutilisé					
1.29	I_ExcitRelatM1 (courant relatif d'excitation du moteur 1) Courant relatif d'excitation du moteur 1 en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	%	P
1.30	CourantExcitM1 (courant réel d'excitation du moteur 1) Courant d'excitation du moteur 1 : - Temps de filtrage : 500 ms Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	A	P
1.31	I_ExcitRelatM2 (courant relatif d'excitation du moteur 2) Courant relatif d'excitation du moteur 2 en % de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	%	C
1.32	CourantExcitMot2 (courant réel d'excitation du moteur 2) Courant d'excitation du moteur 2 : - Temps de filtrage : 500 ms Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	A	C
1.33	I_InduitEscl12P (courant d'induit esclave 12 pulses) Courant d'induit réel de l'esclave en alimentation 12 pulses : - pour applications Maître/Esclave 12 pulses uniquement Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	A	C
1.34	Inutilisé	.	.	.	-	C
1.35	I_Induit_M/E12P (courant d'induit Maître/Esclave 12 pulses parallèle) Somme du courant d'induit du maître et de l'esclave en 12 pulses parallèle. - Temps de filtrage : 10 ms - pour Maître 12 pulses uniquement - pour applications Maître/Esclave 12 pulses parallèles uniquement Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	A	C
1.36	Inutilisé					
1.37	U continu M/E12PSérie (tension continu Maître/Esclave 12 pulses série) Somme de la tension d'induit du maître et de l'esclave en 12 pulses série. - pour Maître 12 pulses uniquement - pour applications Maître/Esclave 12 pulses série/séquentielle uniquement Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	V	C
1.38	FréquenceRéseau (fréquence réseau) Fréquence réseau réelle. Facteur d'échelle : 100 == 1 Hz Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	.	.	.	Hz	P
1.39	Compteur Ah (compteur A/h) Compteur d'ampères/h. Facteur d'échelle : 100 == 1kAh Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	.	.	.	kAh	C
1.40	Inutilisé					
1.41	VitesseProcess (vitesse d'un process) Vitesse calculée d'un process/d'une ligne. - Mise à l'échelle avec <i>EchelleEnroul</i> (50.17) Facteur d'échelle : 10 == 1 m/min Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	m/min	C
Groupe 2	Signaux du régulateur de vitesse					
2.01	RéfVitesse2 (référence vitesse 2) Référence vitesse après limitation : - <i>VitesseMiniMot1</i> (20.01) - <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02) Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	tr/min	P
2.02	RéfVitesse3 (référence vitesse 3) Référence vitesse après la rampe de vitesse et de l'entrée Jog (marche par impulsions). Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	tr/min	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
2.03	ErrVitesseNég (Δn) Δn = vitesse réelle – référence vitesse. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
2.04	GainRéfCouple (gain proportionnel de la référence couple) Gain proportionnel de la sortie du régulateur de vitesse en % du couple nominal du moteur actif. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : O	'	'	'	%	C
2.05	IntégRéfCouple (temps d'intégration de la référence couple) Temps d'intégration de la sortie du régulateur de vitesse en % du couple nominal du moteur actif. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
2.06	DérivRéfCouple (action dérivée de la référence couple) Action dérivée de la sortie du régulateur de vitesse en % du couple nominal du moteur actif. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
2.07	RéfCpleCompAccé (référence de couple pour la compensation d'accélération) compensation d'accélération en % du couple nominal du moteur actif. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.08	RéfCouple1 (référence de couple 1) Référence relative de couple en % du couple nominal du moteur actif après limitation de la référence de couple externe : – LimMaxiRéfCple (20.09) – LimMiniRéfCple (20.10) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.09	RéfCouple2 (référence de couple 2) Valeur de la sortie du régulateur de vitesse en % du couple nominal du moteur actif après limitation – CoupleMaxiRégVit (20.07) – CoupleMiniRégVit (20.08) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.10	RéfCouple3 (référence de couple 3) Référence relative de couple en % du couple nominal du moteur actif après le sélecteur de couple – SélCouple (26.01) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.11	RéfCouple4 (référence de couple 4) = RéfCouple3 (2.10) + CompensatCharge (26.02) en % du couple nominal du moteur actif. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.12	Inutilisé					
2.13	RéfCoupleUtil (référence de couple utilisée) Référence finale relative de couple en % du couple nominal du moteur actif après limitation de couple : – CoupleMaxi (20.05) – CoupleMini (20.06) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.14	CorrectCouple (correction de couple) Référence supplémentaire relative de couple en % du couple nominal du moteur actif : – CorrectCouple (26.15) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.16	dv_dt (dv/dt) Accélération/décélération (variation de la référence vitesse) en sortie de la rampe de référence vitesse. Facteur d'échelle : (2.29)/s Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min/s	P
2.17	RéfVitesseUtil (référence vitesse utilisée) Référence de vitesse utilisée et sélectionnée par : – MultipRéfVites1 (11.02) et SélRéf1 (11.03) ou – MultipRéfVites2 (11.12) et SélRéf2 (11.06) Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P
2.18	RéfVitesse4 (référence de vitesse 4) = RéfVitesse3 (2.02) + CorrecVitesse (23.04). Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	tr/min	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
2.19	CoupleMaxiTotal (couple maxi total) Limite de couple positive calculée relative en % du couple nominal du moteur actif. Calculée à partir de la limite maxi de couple et des limites de défluxage et de courant d'induit : – CoupleMaxiUtil (2.22) – RéfFluxDéflux (3.24) et – LimCourPont1M1 (20.12) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.20	CoupleMiniTotal (couple mini total) Limite de couple négative calculée relative en % du couple nominal du moteur actif. Calculée à partir de la limite mini de couple et des limites de défluxage et de courant d'induit : – CoupleMaxiUtil (2.22) – RéfFluxDéflux (3.24) et – LimCourPont2M1 (20.13) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.21	Inutilisé					
2.22	CoupleMaxiUtil (couple maxi utilisé) Limite de couple positive relative en % du couple nominal du moteur actif. Sélectionnée par : – SélCoupleMaxiUtil (20.18) Raccordé au limiteur de couple après le sélecteur de couple [SélCouple (26.01)] et compensation de charge [CompensatCharge (26.02)]. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.23	CoupleMiniUtil (couple mini utilisé) Limite de couple négative relative en % du couple nominal du moteur actif. Sélectionnée par : – SélCoupleMiniUtil (20.19) Raccordé au limiteur de couple après le sélecteur de couple [SélCouple (26.01)] et compensation de charge [CompensatCharge (26.02)]. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.24	RéfCoupleExtern (référence de couple externe) Référence de couple externe relative en % du couple nominal du moteur actif après le sélecteur de référence couple A. – RéfCoupleA (25.01) et – SélRéfCoupleA (25.10) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
2.25	Inutilisé					
2.26	LimitCoupleUtil (limite de couple utilisée) Indique le numéro du paramètre pour la limite de couple sélectionnée : 0 = 0 aucune limitation utilisée. 1 = 2.19 CoupleMaxiTotal (2.19) utilisé, inclut les limites de courant et de défluxage. 2 = 2.20 CoupleMiniTotal (2.20) utilisé, inclut les limites de courant et de défluxage. 3 = 2.22 CoupleMaxiUtil (2.22), limite maxi de couple utilisée. 4 = 2.23 CoupleMiniUtil (2.23), limite mini de couple utilisée. 5 = 20.07 CoupleMaxiRégVit (20.07), limite maxi de couple du régulateur de vitesse. 6 = 20.08 CoupleMiniRégVit (20.08), limite mini de couple du régulateur de vitesse. 7 = 20.09 LimMaxiRéfCple (20.09), limite maxi de couple pour une référence externe. 8 = 20.10 LimMiniRéfCple (20.10), limite mini de couple pour une référence externe. 9 = 20.22 LimCpleGénéral (20.22), limite de couple en mode générateur. 10 = 2.08 RéfCouple1 (2.08) limite RéfCouple2 (2.09), cf. également SélCouple (26.01) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'		P
2.27	Inutilisé					
2.28	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
2.29	FormatVitesUtil (format de vitesse réelle utilisé) La valeur de ce signal équivaut à 20 000 points de vitesse. Mise à l'échelle de la vitesse réelle en tr/min avec <i>MoteurSélect</i> (8.09) = Moteur 1 : – 20 000 points de vitesse == <i>EchelleVitesM1</i> (50.01) si ≥ 10 – 20000 points de vitesse == valeur absolue maxi de <i>VitesseMiniMot1</i> (20.01) et <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02), si <i>EchelleVitesM1</i> (50.01) < 10 ou mathématiquement : – si (50.01) ≥ 10, alors 20 000 == (50.01) en tr/min – si (50.01) < 10, alors 20 000 == [(20.01) , (20.02)] maxi en tr/min Mise à l'échelle de la vitesse réelle en tr/min avec <i>MoteurSélect</i> (8.09) = Moteur 2 : – 20 000 points de vitesse == <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) si ≥ 10 – 20 000 points de vitesse == valeur absolue maxi de <i>VitesseMiniMot2</i> (49.19) et <i>VitesseMaxiMot2</i> (49.20), si <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) < 10 ou mathématiquement : – si (49.22) ≥ 10, alors 20 000 == (49.22) en tr/min – si (49.22) < 10, alors 20 000 == [(49.19) , (49.22)] maxi en tr/min Facteur d'échelle : 1 == 1 tr/min Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	tr/min	P
2.30	RéfVitesseExt1 (référence vitesse externe 1) Référence vitesse externe 1 après le multiplexeur de la référence 1 : – <i>MultipRéfVites1</i> (11.02) Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	tr/min	P
2.31	RéfVitesseExt2 (référence vitesse externe 2) Référence vitesse externe 2 après le multiplexeur de la référence 2 : – <i>MultipRéfVites2</i> (11.12) Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	tr/min	P
2.32	SortRampVitesse (sortie rampe de vitesse) Référence vitesse après la rampe de vitesse. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	tr/min	P
Groupe 3	Valeurs Références / Réelles					
3.01	EtatPileDonnées (état de la pile de données) 0 = NonInit pile de données non initialisée 1 = Vide pile de données vide 2 = Activée pile de donnée en fonctionnement (activée) 3 = Déclenchée pile de données déclenchée mais pas encore pleine 4 = Pleine pile de données déclenchée et pleine (les données peuvent être téléchargées) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	C
3.02	Inutilisé	.	.	.	.	.
3.03	SignauxCarrés (signaux carrés) Signal de sortie du générateur de signaux carrés. Facteur d'échelle : 1==1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	.	.	.	.	C
3.04	Inutilisé	.	.	.	.	.
3.05	Inutilisé	.	.	.	.	.
3.06	Inutilisé	.	.	.	.	.
3.07	CompteurPosBas (compteur position basse) Valeur basse du compteur de position : – <i>CompPosValBasse</i> (50.08) – L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos</i> (50.07) : FrontsImpuls 1 == 1 front de l'impulsion Formaté 0 == 0° et 65536 == 360° Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	.	.	.	.	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
3.08	CompteurPosHaut (compteur position haute) Valeur haute du compteur de position : – <i>CompPosValHaute</i> (50.09) – L'unité dépend du réglage de <i>ModeCompteurPos</i> (50.07) : FrontsImpuls 1 == 65536 fronts de l'impulsion Formaté 1 == 1 tour Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
3.09	SortiePID (sortie du régulateur PID) Sortie du régulateur PID. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C
3.10	Inutilisé					
3.11	RéfCourant (référence courant) Référence relative de courant en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03) après mise à l'échelle par défluxage. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
3.12	RéfCourantUtil (référence de courant utilisée) Référence relative de courant en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03) après limitation de courant : – <i>LimCourPont1M1</i> (20.12) – <i>LimCourPont2M1</i> (20.13) – <i>VitLimCourMaxi</i> (43.17 à 43.22) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P
3.13	Alphalnduit (angle d'allumage induit) Angle d'allumage (α). Facteur d'échelle : 1 == 1 ° Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°	P
3.14	Inutilisé					
3.15	CourantRéact (courant réactif) Courant réactif relatif du moteur en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.16	Inutilisé					
3.17	AlphalndEsc12P (angle d'allumage de l'induit esclave 12 pulses) Angle d'allumage (α) du convertisseur esclave 12 pulses : – pour applications Maître 12 pulses uniquement Facteur d'échelle : 1 == 1 ° Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	°	P
3.18	Inutilisé					
3.19	Inutilisé					
3.20	SortieVerrPhase (sortie de verrouillage de phase) Cycle de tension réseau (période). Utilisé pour contrôler le bon fonctionnement de la synchronisation. – 1/50 Hz = 0,2 s = 20 000 μ s – 1/60 Hz = 0,167 s = 16667 μ s Facteur d'échelle : 1 == 1 μs Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	s	C
3.21	Inutilisé					
3.22	IntégSorRégCour (action intégrale de la sortie du régulateur de courant) Action intégrale de la sortie du régulateur de courant en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.23	Inutilisé					
3.24	RéfFluxDéflux (référence de flux pour défluxage) Référence relative de flux aux vitesses supérieures au point de défluxage (vitesse de base) en % du flux nominal. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.25	Réf1TensionFEM (référence 1 tension FEM) Référence relative de tension FEM sélectionnée en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02) : – <i>EMF RefSel</i> (46.03) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
3.26	Réf2TensionFEM (référence 2 tension FEM) Référence relative de tension FEM en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02) après la rampe et les limitations (entrée du régulateur FEM) : - <i>VoltRefSlope</i> (46.06) - <i>LimTensionPositive</i> (46.07) - <i>LimTensionNegative</i> (46.08) Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.27	RéfFluxFEM (référence de flux après régulateur FEM) Référence relative de flux FEM en % du flux nominal après le régulateur FEM. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.28	SommeRéfFlux (somme des références de flux) = <i>RéfFluxFEM</i> (3.27) + <i>RéfFluxDéflux</i> (3.24) en % du flux nominal. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.29	Inutilisé					
3.30	RéfCourantExciMot1 (référence courant d'excitation moteur 1) Référence relative du courant d'excitation du moteur 1 en % de <i>CourNomExciM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
3.31	RéfCourantExciMot2 (référence courant d'excitation moteur 2) Référence relative du courant d'excitation du moteur 2 en % de <i>CourNomExciM2</i> (49.05). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	%	C
Groupe 4	Information					
4.01	VersionProgSyst (version programme) Nom de la version du programme chargé. Le format est : - -yyy Avec : - = programme monophasé pour les appareils de démo et yyy = numéro des versions consécutives. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'		P
4.02	Inutilisé					
4.03	NomProgApplic (nom du programme d'application) Nom du programme d'application chargé. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : O	'	'	'		P
4.04	TensionNomConv (circuit de mesure de la tension nominale du convertisseur) Réglage des voies de mesure de la tension (SDCS-PIN-4 ou SDCS-PIN-51). Valeur lue au paramètre <i>CodeType</i> (97.01) ou réglée au paramètre <i>ValEchelRégTens</i> (97.03) : - Lue au paramètre <i>CodeType</i> (97.01) si <i>ValEchelRégTens</i> (97.03) = 0 - Lue au paramètre <i>ValEchelRégTens</i> (97.03) si <i>ValEchelRégTens</i> (97.03) ≠ 0 Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
4.05	CourantNomConv (circuit de mesure du courant nominal du convertisseur) Réglage des voies de mesure du courant (SDCS-PIN-4 ou SDCS-PIN-51). Valeur lue au paramètre <i>CodeType</i> (97.01) ou réglée au paramètre <i>ValEchelRégCour</i> (97.02) : - Lue au paramètre <i>CodeType</i> (97.01) si <i>ValEchelRégCour</i> (97.02) = 0 - Lue au paramètre <i>ValEchelRégCour</i> (97.02) si <i>ValEchelRégCour</i> (97.02) ≠ 0 Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	'	'	'	A	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
4.06	TypeExcitMot1 (type d'excitation moteur 1) Type d'excitation du moteur 1. Lu au paramètre <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> : 0 = NonSélection aucune excitation raccordée ou excitation non ABB raccordée 1 = CarteIntégré excitation intégrée 1Q (uniquement tailles D1 - D4) (préréglage) 2 = FEX-425-Int excitation interne 1Q 25 A (uniquement taille D5) 3 = DCF803-0035 excitation externe 1Q 35 A utilisée pour les courants d'excitation de 5 A à 35 A (bornes X100.1 et X100.3) 4 = DCF803-0050 excitation externe 1Q 50 A 5 = DCF804-0050 excitation externe 4Q 50 A 6 = DCF803-0060 excitation externe 1Q 60 A 7 = DCF804-0060 excitation externe 4Q 60 A 8 = DCS800-S01 excitation externe triphasée 2Q 9 = DCS800-S02 excitation externe triphasée 4Q 10 = réservé à 19 = réservé 20 = FEX-4-Term5A excitation externe 1Q 35 A utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 5 A (bornes X100.2 et X100.3) 21 = réservé Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	P
4.07	TypeExcitMot2 (types d'excitation moteur 2) Type d'excitation du moteur 2. Lu au paramètre <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i> : 0 = NonSélection aucune excitation raccordée ou excitation non ABB raccordée 1 = CarteIntégré excitation intégrée 1Q (uniquement tailles D1 - D4) (préréglage) 2 = FEX-425-Int excitation interne 1Q 25 A (uniquement taille D5) 3 = DCF803-0035 excitation externe 1Q 35 A utilisée pour les courants d'excitation de 5 A à 35 A (bornes X100.1 et X100.3) 4 = DCF803-0050 excitation externe 1Q 50 A 5 = DCF804-0050 excitation externe 4Q 50 A 6 = DCF803-0060 excitation externe 1Q 60 A 7 = DCF804-0060 excitation externe 4Q 60 A 8 = DCS800-S01 excitation externe triphasée 2Q 9 = DCS800-S02 excitation externe 4Q 10 = réservé à 19 = réservé 20 = FEX-4-Term5A excitation externe 1Q 35 A utilisée pour les courants d'excitation de 0,3 A à 5 A (bornes X100.2 et X100.3) 21 = réservé Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	U
4.08	VerProgrExcitM1 (version du programme d'excitation moteur 1) Version du programme d'excitation moteur 1. Le format est : – yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	P
4.09	VerProgrExcitM2 (version du programme d'excitation moteur 2) Version du programme d'excitation moteur 2. Le format est : – yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	U
4.10	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
4.11	VersionProgCom8 (version du programme SDCS-COM-8) Version du programme de la carte SDCS-COM-8. Le format est : – yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Ce signal est réglé lors de l'initialisation du variateur : les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non					C
4.12	VersionProgAppl (version programme d'application) Version du programme d'application. Le format est : – yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	P
4.13	VersBiblioDCS (version bibliothèque variateur) Version de la bibliothèque de blocs fonctions. Le format est : – yyy avec : yyy = numéro des versions consécutives. Facteur d'échelle : - Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	P
4.14	TypeConvert (type de convertisseur) Type de convertisseur reconnu. Lu au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> : 0 = NonDéfini si <i>CodeType (97.01)</i> = Utilisateur 1 = D1 Convertisseur D1 2 = D2 Convertisseur D2 3 = D3 Convertisseur D3 4 = D4 Convertisseur D4 5 = D5 Convertisseur D5 6 = D6 Convertisseur D6 7 = D7 Convertisseur D7 8 = RéglagManuel réglé par l'utilisateur, cf. <i>ValEchelRégCour (97.02)</i> , <i>ValEchelRégTension (97.03)</i> , <i>ValTempMaxiPont (97.04)</i> ou <i>RégBlocagePont2 (97.07)</i> par ex., pour solutions de modernisation. Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	P
4.15	TypeQuadrant (type de quadrant du convertisseur ; 1 ou 2 ponts) Type de quadrant du convertisseur reconnu. Lu au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> ou réglé au paramètre <i>RégBlocagePont2 (97.07)</i> : – Lu au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> si <i>RégBlocagePont2 (97.07)</i> = 0 – Lu au paramètre <i>RégBlocagePont2 (97.07)</i> si <i>RégBlocagePont2 (97.07)</i> ≠ 0 Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. 0 = Auto mode de fonctionnement spécifié dans <i>CodeType (97.01)</i> (préréglage) 1 = Pont2Bloqué pont 2 bloqué (== 2Q) 2 = Pont2Débloq pont 2 débloqué (== 4Q) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	P
4.16	SurlintensitConv (niveau de surintensité du convertisseur [continu]) Niveau de déclenchement du convertisseur sur défaut de surintensité. Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	.	.	.	A	P
4.17	TempérMaxiPont (température maxi du pont) Température maxi du pont en °C. Lue au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> ou réglée au paramètre <i>ValTempMaxiPont (97.04)</i> : – Lue au paramètre <i>CodeType (97.01)</i> si <i>ValTempMaxiPont (97.04)</i> = 0 – Lue au paramètre <i>ValTempMaxiPont (97.04)</i> si <i>ValTempMaxiPont (97.04)</i> ≠ 0 Signal réglé à l'initialisation du variateur ; les modifications de valeurs s'afficheront à la prochaine mise sous tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 °C Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	.	.	.	°C	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
4.18	EtatDCSLink1 (Etat DCSLink 1 des excitations)				.	.	.	.	P
	Etat des excitations identifiées par les adresses 1 à 16 sur la liaison DCSLink.								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	Adresse1	1	adresse 1 DCSLink active et OK					
			0	adresse 1 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B1	Adresse2	1	adresse 2 DCSLink active et OK					
			0	adresse 2 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B2	Adresse3	1	adresse 3 DCSLink active et OK					
			0	adresse 3 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B3	Adresse4	1	adresse 4 DCSLink active et OK					
			0	adresse 4 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B4	Adresse5	1	adresse 5 DCSLink active et OK					
			0	adresse 5 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B5	Adresse6	1	adresse 6 DCSLink active et OK					
			0	adresse 6 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B6	Adresse7	1	adresse 7 DCSLink active et OK					
			0	adresse 7 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B7	Adresse8	1	adresse 8 DCSLink active et OK					
			0	adresse 8 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B8	Adresse9	1	adresse 9 DCSLink active et OK					
			0	adresse 9 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B9	Adresse10	1	adresse 10 DCSLink active et OK					
			0	adresse 10 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B10	Adresse11	1	adresse 11 DCSLink active et OK					
			0	adresse 11 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B11	Adresse12	1	adresse 12 DCSLink active et OK					
			0	adresse 12 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B12	Adresse13	1	adresse 13 DCSLink active et OK					
			0	adresse 13 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B13	Adresse14	1	adresse 14 DCSLink active et OK					
			0	adresse 14 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B14	Adresse15	1	adresse 15 DCSLink active et OK					
			0	adresse 15 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B15	Adresse16	1	adresse 16 DCSLink active et OK					
			0	adresse 16 DCSLink inactive ou défectueuse					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
4.19	EtatDCSLink2 (Etat DCSLink 2 des excitations)				.	.	.	.	C
	Etat des excitations identifiées par les adresses 17 à 32 sur la liaison DCSLink.								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	Adresse17	1	adresse 17 DCSLink active et OK					
			0	adresse 17 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B1	Adresse18	1	adresse 18 DCSLink active et OK					
			0	adresse 18 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B2	Adresse19	1	adresse 19 DCSLink active et OK					
			0	adresse 19 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B3	Adresse20	1	adresse 20 DCSLink active et OK					
			0	adresse 20 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B4	Adresse21	1	adresse 21 DCSLink active et OK					
			0	adresse 21 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B5	Adresse22	1	adresse 22 DCSLink active et OK					
			0	adresse 22 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B6	Adresse23	1	adresse 23 DCSLink active et OK					
			0	adresse 23 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B7	Adresse24	1	adresse 24 DCSLink active et OK					
			0	adresse 24 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B8	Adresse25	1	adresse 25 DCSLink active et OK					
			0	adresse 25 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B9	Adresse26	1	adresse 26 DCSLink active et OK					
			0	adresse 26 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B10	Adresse27	1	adresse 27 DCSLink active et OK					
			0	adresse 27 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B11	Adresse28	1	adresse 28 DCSLink active et OK					
			0	adresse 28 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B12	Adresse29	1	adresse 29 DCSLink active et OK					
			0	adresse 29 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B13	Adresse30	1	adresse 30 DCSLink active et OK					
			0	adresse 30 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B14	Adresse31	1	adresse 31 DCSLink active et OK					
			0	adresse 31 DCSLink inactive ou défectueuse					
	B15	Adresse32	1	adresse 32 DCSLink active et OK					
			0	adresse 32 DCSLink inactive ou défectueuse					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre			mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
4.20	EtatE/Sexternes (état des E/S externes) Etat des E/S externes :			'	'	'	'	C
	Bit	Valeur	Description					
	B0	1	1 ^{er} RAIO-xx détecté, cf. <i>ModuleExtE/S Analogique</i> (98.06)					
		0	1 ^{er} RAIO-xx inexistant ou défectueux					
	B1	1	2 ^{ème} RAIO-xx détecté, cf. <i>ModE/S Analogique Mesure Temp Mot</i> (98.12)					
		0	2 ^{ème} RAIO-xx inexistant ou défectueux					
	B2	1	-					
		0	-					
	B3	1	RTAC-xx détecté					
		0	RTAC-xx inexistant ou défectueux					
	B4	1	1 ^{er} RDIO-xx détecté, cf. <i>ModuleExt1E/S Logique</i> (98.03)					
		0	1 ^{er} RDIO-xx inexistant ou défectueux					
	B5	1	2 ^{ème} RDIO-xx détecté, cf. <i>ModuleExt2E/S Logique</i> (98.04)					
		0	2 ^{ème} RDIO-xx inexistant ou défectueux					
	B6	1	-					
		0	-					
	B7	1	-					
		0	-					
	B8	1	-					
		0	-					
	B9	1	-					
		0	-					
	B10	1	SDCS-DSL-4 détectée, cf. <i>AdresseDCSLink</i> (94.01)					
		0	SDCS-DSL-4 inexistante ou défectueuse					
	B11	1	SDCS-IOB-2x détecté, cf. <i>ConfigCarte E/S</i> (98.15)					
		0	SDCS-IOB-2x inexistante ou défectueuse					
	B12	1	SDCS-IOB-3 détectée, cf. <i>ConfigCarte E/S</i> (98.15)					
		0	SDCS-IOB-3 inexistante ou défectueuse					
	B13	1	SDCS-COM-8 détectée, cf. <i>ModuleCommunication</i> (97.02) et groupe 70					
		0	SDCS-COM-8 inexistante ou défectueuse					
	B14	1	RMBA-xx (Modbus) détecté, cf. <i>ModuleCommunication</i> (97.02) et <i>ModBusModule2</i> (98.08)					
		0	RMBA-xx (Modbus) inexistant ou défectueux					
	B15	1	SDCS-MEM-8 (Carte mémoire) détectée					
	0	SDCS-MEM-8 (Carte mémoire) inexistante ou défectueuse						
Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non								
4.21	ChargProcesseur (charge du processeur) La puissance de calcul du processeur se divise comme suit : - <i>ChargProcesseur</i> (4.21) indique la charge du programme et - <i>ChargeApplication</i> (4.22) indique la charge de l'application. Aucune des deux ne peut atteindre 100 %. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non			'	'	'	%	P
4.22	ChargeApplicat (charge de l'application) La puissance de calcul du processeur se divise comme suit : - <i>ChargProcesseur</i> (4.21) indique la charge du programme et - <i>ChargeApplication</i> (4.22) indique la charge de l'application. Aucune des deux ne peut atteindre 100 %. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non			'	'	'	%	P
4.23	CoupleNomMoteur (couple nominal moteur) Couple nominal moteur calculé Facteur d'échelle : 1 == 1Nm Type : Entier non signé Sauvegardé : Non			'	'	'	Nm	P
4.24	SignalProgress (signal de progression pour autocalibrages) Signal de progression des autocalibrages utilisés pour les assistants de mise en service. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Non			'	'	'	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
Groupe 5	E/S analogiques					
5.01	EntAnaTachy (entrée analogique pour dynamo tachymétrique) Tension réelle mesurée sur l'entrée de la dynamo tachymétrique. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. N.B. : $11\text{ V} = 1,25 * \text{SurvitesseMot1 (30.16)}$ Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
5.02	Inutilisé					
5.03	Valeur EntAna1 (valeur de l'entrée analogique 1) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 1. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
5.04	Valeur EntAna2 (valeur de l'entrée analogique 2) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 2. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
5.05	Valeur EntAna3 (valeur de l'entrée analogique 3) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 3. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	C
5.06	Valeur EntAna4 (valeur de l'entrée analogique 4) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 4. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des cavaliers. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	C
5.07	Valeur EntAna5 (valeur de l'entrée analogique 5) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 5. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé ou du réglage des minis interrupteurs. Uniquement disponible avec le module d'extension RAO, cf. ModuleExtE/S Analogique (98.06). Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	C
5.08	Valeur EntAna6 (valeur de l'entrée analogique 6) Tension réelle mesurée sur l'entrée analogique 6. Le facteur d'échelle peut varier en fonction du matériel raccordé et du réglage des minis interrupteurs. Uniquement disponible avec le module d'extension RAO, cf. ModuleExtE/S Analogique (98.06). Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	C
5.09	Inutilisé					
5.10	Inutilisé					
5.11	Valeur SortAna1 (valeur de la sortie analogique 1) Tension réelle mesurée sur la sortie analogique 1. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
5.12	Valeur SortAna2 (valeur de la sortie analogique 2) Tension réelle mesurée sur la sortie analogique 2. Facteur d'échelle : 1000 == 1 V Type : Entier signé Sauvegardé : Non	'	'	'	V	P
Groupe 6	Signaux logiques DCS					
6.01	TempsSystème (temps système du convertisseur) Affichage du temps du convertisseur en min. Facteur d'échelle : 1 == 1 min Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	0	64000	0	min	P
6.02	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre			mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
6.03	EtatRégCourant1 (état du 1^{er} régulateur de courant)			.	.	.	.	P
	Mot d'état du 1 ^{er} régulateur de courant :							
	Bit	Valeur	Description					
	B0	1	commande enclenchement ventilation moteur					
		0	commande déclenchement ventilation moteur					
	B1	1	-					
		0	-					
	B2	1	-					
		0	-					
	B3	1	fonction réchauffage du moteur activée					
		0	fonction de réchauffage moteur désactivée					
	B4	1	sens inverse de champ					
		0	sens direct de champ					
	B5	1	commande enclenchement excitation					
		0	commande déclenchement excitation					
	B6	1	freinage dynamique activé					
		0	freinage dynamique désactivé					
	B7	1	commande enclenchement contacteur principal					
		0	commande déclenchement contacteur principal					
	B8	1	commande freinage dynamique					
		0	désactiver le freinage dynamique					
	B9	1	variateur en mode générateur					
		0	variateur en mode moteur					
	B10	1	-					
		0	-					
	B11	1	impulsions d'allumage activées (ON)					
		0	impulsions d'allumage désactivées					
	B12	1	courant continu					
		0	courant discontinu					
	B13	1	courant nul détecté					
		0	courant non nul					
	B14	1	commande de déclenchement du disjoncteur c.c. (signal continu)					
		0	aucune action					
	B15	1	commande de déclenchement du disjoncteur c.c. (impulsion 1 s)					
		0	aucune action					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : I Sauvegardé : Non							

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P																																																																																																			
6.04	EtatRégCourant2 (état du 2^{ème} régulateur de courant) Mot d'état du 2^{ème} régulateur de courant. Le régulateur de courant est désactivé si l'un des bits est mis à « 1 » (« 0 » == OK) : <table><tr><th>Bit</th><th>Valeur</th><th>Signification</th></tr><tr><td>B0</td><td>1</td><td>surintensité, F502 SurIntensInd [MotDéfaut1 (9.01) bit 1]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B1</td><td>1</td><td>surtension réseau (c.a.), F513 SurTensRés [MotDéfaut1 (9.01) bit 12]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B2</td><td>1</td><td>sous-tension réseau (c.a.), F512 SousTensRés [MotDéfaut1 (9.01) bit 11]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B3</td><td>1</td><td>attente de réduction de FEM pour adaptation à la tension réseau [cf. <i>MargeTensionInv</i> (44.21)]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B4</td><td>1</td><td>F533 DéfTpsInvers [MotDéfaut3 (9.03) bit 0] ou F534 DiffCour12P [MotDéfaut3 (9.03) bit 1]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B5</td><td>1</td><td><i>SélModeOpérat</i> (43.01) = 12P.....: partenaire bloqué <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = Excitation : Protection surtension activée (roue libre)</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B6</td><td>1</td><td>échec auto-test excitation moteur 1, F529 DéfExcitMot1 [MotDéfaut2 (9.02) bit 12]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>auto-test excitation moteur 1 OK</td></tr><tr><td>B7</td><td>1</td><td>excitation moteur 1 non prête, F537 ExcM1NonPrêt [MotDéfaut3 (9.03) bit 4]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>excitation moteur 1 prête</td></tr><tr><td>B8</td><td>1</td><td>échec auto-test excitation moteur 2, F530 DéfExcitMot2 [MotDéfaut2 (9.02) bit 13]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>auto-test excitation moteur 2 OK</td></tr><tr><td>B9</td><td>1</td><td>excitation moteur 2 non prête, F538 ExcM2NonPrêt [MotDéfaut3 (9.03) bit 5]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>excitation moteur 2 prête</td></tr><tr><td>B10</td><td>1</td><td>attente de courant nul</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B11</td><td>1</td><td>inversion de champ activée, régulateur de courant d'induit désactivé</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B12</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B13</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B14</td><td>1</td><td>défaut synchronisation réseau (c.a.), F514 DéfSyncRéseau [MotDéfaut1 (9.01) bit 13]</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B15</td><td>1</td><td>régulateur de courant non activé</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr></table> N.B. : Un bit mis à « 1 » n'entraîne pas forcément un message de défaut car l'état du variateur est également pris en compte. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	Bit	Valeur	Signification	B0	1	surintensité, F502 SurIntensInd [MotDéfaut1 (9.01) bit 1]		0	aucune action	B1	1	surtension réseau (c.a.), F513 SurTensRés [MotDéfaut1 (9.01) bit 12]		0	aucune action	B2	1	sous-tension réseau (c.a.), F512 SousTensRés [MotDéfaut1 (9.01) bit 11]		0	aucune action	B3	1	attente de réduction de FEM pour adaptation à la tension réseau [cf. <i>MargeTensionInv</i> (44.21)]		0	aucune action	B4	1	F533 DéfTpsInvers [MotDéfaut3 (9.03) bit 0] ou F534 DiffCour12P [MotDéfaut3 (9.03) bit 1]		0	aucune action	B5	1	<i>SélModeOpérat</i> (43.01) = 12P..... : partenaire bloqué <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = Excitation : Protection surtension activée (roue libre)		0	aucune action	B6	1	échec auto-test excitation moteur 1, F529 DéfExcitMot1 [MotDéfaut2 (9.02) bit 12]		0	auto-test excitation moteur 1 OK	B7	1	excitation moteur 1 non prête, F537 ExcM1NonPrêt [MotDéfaut3 (9.03) bit 4]		0	excitation moteur 1 prête	B8	1	échec auto-test excitation moteur 2, F530 DéfExcitMot2 [MotDéfaut2 (9.02) bit 13]		0	auto-test excitation moteur 2 OK	B9	1	excitation moteur 2 non prête, F538 ExcM2NonPrêt [MotDéfaut3 (9.03) bit 5]		0	excitation moteur 2 prête	B10	1	attente de courant nul		0	aucune action	B11	1	inversion de champ activée, régulateur de courant d'induit désactivé		0	aucune action	B12	1	-		0	-	B13	1	-		0	-	B14	1	défaut synchronisation réseau (c.a.), F514 DéfSyncRéseau [MotDéfaut1 (9.01) bit 13]		0	aucune action	B15	1	régulateur de courant non activé		0	aucune action	'	'	'	'	P
Bit	Valeur	Signification																																																																																																							
B0	1	surintensité, F502 SurIntensInd [MotDéfaut1 (9.01) bit 1]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B1	1	surtension réseau (c.a.), F513 SurTensRés [MotDéfaut1 (9.01) bit 12]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B2	1	sous-tension réseau (c.a.), F512 SousTensRés [MotDéfaut1 (9.01) bit 11]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B3	1	attente de réduction de FEM pour adaptation à la tension réseau [cf. <i>MargeTensionInv</i> (44.21)]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B4	1	F533 DéfTpsInvers [MotDéfaut3 (9.03) bit 0] ou F534 DiffCour12P [MotDéfaut3 (9.03) bit 1]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B5	1	<i>SélModeOpérat</i> (43.01) = 12P..... : partenaire bloqué <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = Excitation : Protection surtension activée (roue libre)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B6	1	échec auto-test excitation moteur 1, F529 DéfExcitMot1 [MotDéfaut2 (9.02) bit 12]																																																																																																							
	0	auto-test excitation moteur 1 OK																																																																																																							
B7	1	excitation moteur 1 non prête, F537 ExcM1NonPrêt [MotDéfaut3 (9.03) bit 4]																																																																																																							
	0	excitation moteur 1 prête																																																																																																							
B8	1	échec auto-test excitation moteur 2, F530 DéfExcitMot2 [MotDéfaut2 (9.02) bit 13]																																																																																																							
	0	auto-test excitation moteur 2 OK																																																																																																							
B9	1	excitation moteur 2 non prête, F538 ExcM2NonPrêt [MotDéfaut3 (9.03) bit 5]																																																																																																							
	0	excitation moteur 2 prête																																																																																																							
B10	1	attente de courant nul																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B11	1	inversion de champ activée, régulateur de courant d'induit désactivé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B12	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B13	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B14	1	défaut synchronisation réseau (c.a.), F514 DéfSyncRéseau [MotDéfaut1 (9.01) bit 13]																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B15	1	régulateur de courant non activé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
6.05	PontSélect (pont sélectionné) Pont sélectionné (conducteur) : <table><tr><td>0 = NonSélection</td><td>fonction non sélectionnée</td></tr><tr><td>1 = Pont1</td><td>pont 1 sélectionné (pont moteur)</td></tr><tr><td>2 = Pont2</td><td>pont 2 sélectionné (pont générateur)</td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	0 = NonSélection	fonction non sélectionnée	1 = Pont1	pont 1 sélectionné (pont moteur)	2 = Pont2	pont 2 sélectionné (pont générateur)	'	'	'	'	C																																																																																													
0 = NonSélection	fonction non sélectionnée																																																																																																								
1 = Pont1	pont 1 sélectionné (pont moteur)																																																																																																								
2 = Pont2	pont 2 sélectionné (pont générateur)																																																																																																								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P																																																																																																			
6.06	AlarmeRégExcit (alarme du régulateur d'excitation triphasé) Mot d'alarme du régulateur d'excitation triphasé. Le signal binaire compressé inclut les signaux d'alarme utilisés en mode excitation pour la surveillance de charge. – <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = Excitation <table><tr><td>Bit</td><td>Valeur</td><td>Description</td></tr><tr><td>B0</td><td>1</td><td>la tension continue est supérieure à la limite d'alarme OvrVoltAlarmLim (46.11)</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B1</td><td>1</td><td>le courant continue est inférieur à la limite d'alarme MinCurAlarmLim (46.13)</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	Bit	Valeur	Description	B0	1	la tension continue est supérieure à la limite d'alarme OvrVoltAlarmLim (46.11)		0	aucune action	B1	1	le courant continue est inférieur à la limite d'alarme MinCurAlarmLim (46.13)		0	aucune action					C																																																																																				
Bit	Valeur	Description																																																																																																							
B0	1	la tension continue est supérieure à la limite d'alarme OvrVoltAlarmLim (46.11)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B1	1	le courant continue est inférieur à la limite d'alarme MinCurAlarmLim (46.13)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
6.07	Inutilisé																																																																																																								
6.08	Inutilisé																																																																																																								
6.09	EtatCmdeMaître (état commande Maître 12 pulses) État commande Maître 12 pulses : <table><tr><td>Bit</td><td>Valeur</td><td>Description</td></tr><tr><td>B0</td><td>1</td><td>commande On à l'esclave 12 pulses</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B1</td><td>1</td><td>commande Off2N à l'esclave 12 pulses (actif état bas)</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B2</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B3</td><td>1</td><td>commande Marche à l'esclave 12 pulses</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B4</td><td>1</td><td>commande excitation Enc</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>commande excitation Décl</td></tr><tr><td>B5</td><td>1</td><td>freinage dynamique</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B6</td><td>1</td><td>fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SélModeOpérat</i> (43.01)</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SélModeOpérat</i> (43.01)</td></tr><tr><td>B7</td><td>1</td><td>commande Réarmement à l'esclave 12 pulses</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B8</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B9</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B10</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B11</td><td>1</td><td>autocalibrage du régulateur de courant d'induit activé</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B12</td><td>1</td><td>courant nul détecté + délai <i>TempoInversion</i> (43.14) écoulé</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B13</td><td>1</td><td>changement de pont activé</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B14</td><td>1</td><td><i>EtatRégCourant2</i> (6.04) > 0 (régulateur de courant désactivé)</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B15</td><td>1</td><td><i>RéfCourantUtil</i> (3.12) négative</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td><i>RéfCourantUtil</i> (3.12) positive</td></tr></table> – Bits de commande B3 à B6 (Réarmement , ENC , Marche et Off2N) uniquement dans application Esclave 12 pulses, si <i>ChoixCommande</i> (10.01) Esclave 12 pulses = Maître 12P – pour applications Maître/Esclave 12 pulses Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	Bit	Valeur	Description	B0	1	commande On à l'esclave 12 pulses		0	aucune action	B1	1	commande Off2N à l'esclave 12 pulses (actif état bas)		0	aucune action	B2	1	-		0	-	B3	1	commande Marche à l'esclave 12 pulses		0	aucune action	B4	1	commande excitation Enc		0	commande excitation Décl	B5	1	freinage dynamique		0	aucune action	B6	1	fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SélModeOpérat</i> (43.01)		0	fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SélModeOpérat</i> (43.01)	B7	1	commande Réarmement à l'esclave 12 pulses		0	aucune action	B8	1	-		0	-	B9	1	-		0	-	B10	1	-		0	-	B11	1	autocalibrage du régulateur de courant d'induit activé		0	aucune action	B12	1	courant nul détecté + délai <i>TempoInversion</i> (43.14) écoulé		0	aucune action	B13	1	changement de pont activé		0	aucune action	B14	1	<i>EtatRégCourant2</i> (6.04) > 0 (régulateur de courant désactivé)		0	aucune action	B15	1	<i>RéfCourantUtil</i> (3.12) négative		0	<i>RéfCourantUtil</i> (3.12) positive					C
Bit	Valeur	Description																																																																																																							
B0	1	commande On à l'esclave 12 pulses																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B1	1	commande Off2N à l'esclave 12 pulses (actif état bas)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B2	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B3	1	commande Marche à l'esclave 12 pulses																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B4	1	commande excitation Enc																																																																																																							
	0	commande excitation Décl																																																																																																							
B5	1	freinage dynamique																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B6	1	fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SélModeOpérat</i> (43.01)																																																																																																							
	0	fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SélModeOpérat</i> (43.01)																																																																																																							
B7	1	commande Réarmement à l'esclave 12 pulses																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B8	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B9	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B10	1	-																																																																																																							
	0	-																																																																																																							
B11	1	autocalibrage du régulateur de courant d'induit activé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B12	1	courant nul détecté + délai <i>TempoInversion</i> (43.14) écoulé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B13	1	changement de pont activé																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B14	1	<i>EtatRégCourant2</i> (6.04) > 0 (régulateur de courant désactivé)																																																																																																							
	0	aucune action																																																																																																							
B15	1	<i>RéfCourantUtil</i> (3.12) négative																																																																																																							
	0	<i>RéfCourantUtil</i> (3.12) positive																																																																																																							

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																																																																						
6.10	EtatCmdeEsclave (état commande Esclave 12 pulses) Etat commande Esclave 12 pulses : <table><tr><th>Bit</th><th>Valeur</th><th>Description</th></tr><tr><td>B0</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B1</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B2</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B3</td><td>1</td><td>Esclave Déclenché</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B4</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B5</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B6</td><td>1</td><td>fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i></td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i></td></tr><tr><td>B7</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B8</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B9</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B10</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B11</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B12</td><td>1</td><td>-</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>-</td></tr><tr><td>B13</td><td>1</td><td>changement de pont activé</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B14</td><td>1</td><td><i>EtatRégCourant2 (6.04)</i> > 0 (régulateur de courant désactivé)</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B15</td><td>1</td><td><i>RéfCourantUtil (3.12)</i> négative</td></tr><tr><td></td><td>0</td><td><i>RéfCourantUtil (3.12)</i> positive</td></tr><tr><td colspan="3">– pour applications Maître/Esclave 12 pulses</td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	Bit	Valeur	Description	B0	1	-		0	-	B1	1	-		0	-	B2	1	-		0	-	B3	1	Esclave Déclenché		0	aucune action	B4	1	-		0	-	B5	1	-		0	-	B6	1	fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i>		0	fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i>	B7	1	-		0	-	B8	1	-		0	-	B9	1	-		0	-	B10	1	-		0	-	B11	1	-		0	-	B12	1	-		0	-	B13	1	changement de pont activé		0	aucune action	B14	1	<i>EtatRégCourant2 (6.04)</i> > 0 (régulateur de courant désactivé)		0	aucune action	B15	1	<i>RéfCourantUtil (3.12)</i> négative		0	<i>RéfCourantUtil (3.12)</i> positive	– pour applications Maître/Esclave 12 pulses			.	.	.	.	C
Bit	Valeur	Description																																																																																																										
B0	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B1	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B2	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B3	1	Esclave Déclenché																																																																																																										
	0	aucune action																																																																																																										
B4	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B5	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B6	1	fonctionnement 12 pulses série, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i>																																																																																																										
	0	fonctionnement 12 pulses parallèle, cf. <i>SélModeOpérat (43.01)</i>																																																																																																										
B7	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B8	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B9	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B10	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B11	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B12	1	-																																																																																																										
	0	-																																																																																																										
B13	1	changement de pont activé																																																																																																										
	0	aucune action																																																																																																										
B14	1	<i>EtatRégCourant2 (6.04)</i> > 0 (régulateur de courant désactivé)																																																																																																										
	0	aucune action																																																																																																										
B15	1	<i>RéfCourantUtil (3.12)</i> négative																																																																																																										
	0	<i>RéfCourantUtil (3.12)</i> positive																																																																																																										
– pour applications Maître/Esclave 12 pulses																																																																																																												
6.11	Inutilisé																																																																																																											
6.12	EtatExcitMot1 (état excitation moteur 1) Etat excitation moteur 1 : <table><tr><td>0 = NonSélection</td><td>aucune excitation raccordée</td></tr><tr><td>1 = OK</td><td>excitation et communication OK</td></tr><tr><td>2 = DéfautCom</td><td>F516 DéfCommExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 15], défaut de communication</td></tr><tr><td>3 = DéfautExcit</td><td>F529 DéfExcitMot1 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 12], échec auto-test excitation</td></tr><tr><td>4 = ExcitNonPrêt</td><td>F537 ExcM1NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 4], excitation non prête</td></tr><tr><td>5 = Sous-Intensité</td><td>F541 SousIntExcM1 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 8], sous-intensité excitation</td></tr><tr><td>6 = Surintensité</td><td>F515 SurinteExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 14], surintensité excitation</td></tr><tr><td>7 = ErreurRéglag</td><td>vérifiez réglage de <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> et <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i></td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	0 = NonSélection	aucune excitation raccordée	1 = OK	excitation et communication OK	2 = DéfautCom	F516 DéfCommExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 15], défaut de communication	3 = DéfautExcit	F529 DéfExcitMot1 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 12], échec auto-test excitation	4 = ExcitNonPrêt	F537 ExcM1NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 4], excitation non prête	5 = Sous-Intensité	F541 SousIntExcM1 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 8], sous-intensité excitation	6 = Surintensité	F515 SurinteExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 14], surintensité excitation	7 = ErreurRéglag	vérifiez réglage de <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> et <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i>	.	.	.	.	D																																																																																						
0 = NonSélection	aucune excitation raccordée																																																																																																											
1 = OK	excitation et communication OK																																																																																																											
2 = DéfautCom	F516 DéfCommExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 15], défaut de communication																																																																																																											
3 = DéfautExcit	F529 DéfExcitMot1 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 12], échec auto-test excitation																																																																																																											
4 = ExcitNonPrêt	F537 ExcM1NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 4], excitation non prête																																																																																																											
5 = Sous-Intensité	F541 SousIntExcM1 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 8], sous-intensité excitation																																																																																																											
6 = Surintensité	F515 SurinteExcM1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 14], surintensité excitation																																																																																																											
7 = ErreurRéglag	vérifiez réglage de <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> et <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i>																																																																																																											

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
6.13	EtatExcitMot2 (état excitation moteur 2) Etat excitation moteur 2 : 0 = NonSélection aucune excitation raccordée 1 = OK excitation et communication OK 2 = DéfautCom F519 DéfCommExcM2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 2], défaut de communication 3 = DéfautExcit F530 DéfExcitMot2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 13], échec auto-test excitation 4 = ExcitNonPrêt F538 ExcM2NonPrêt [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 5], excitation non prête 5 = Sous-Instensité F542 SousIntExcM2 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 9], sous-intensité excitation 6 = Surintensité F518 SurinteExcM2 [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 1], surintensité excitation 7 = ErreurRéglag vérifiez réglage de <i>TypeExcitUtilM1 (99.12)</i> et <i>TypeExcitUtilM2 (49.07)</i> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	C
Groupe 7	Mots de commande					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
7.01	MotCmdePrincip (mot de commande principal, MCP) Mot de commande principal :				.	.	.	.	P
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	Enc (Off1N)	1	Commande de passage à l'état PrêtMarche . <i>ModeCdeContactP</i> (21.16) = Enc : Fermeture contacteurs, démarrage excitation et ventilateurs. <i>ModeCdeContactP</i> (21.16) = Enc&Marche : marqueur PrêtMarche dans <i>MotEtatPrincip</i> (8.01) est forcé à 1					
			0	Commande de passage à l'état Off . Arrêt selon <i>ModeArrêt1</i> (21.02), ouverture contacteurs, arrêt excitation et ventilateurs.					
	B1	A.U RoueLibre	1	Pas ArUrg/RoueLib (Arrêt d'urgence / roue libre)					
			0	Commande de passage à l'état Bloqué . Arrêt en roue libre, ouverture contacteurs, arrêt immédiat excitation et ventilateurs.					
	B2	A.U	1	Pas ArrêtUrgence					
			0	Commande de passage à l'état Bloqué . Arrêt selon <i>TypeArrêtUrgenc</i> (21.04), ouverture contacteurs, arrêt excitation et ventilateurs, selon besoin.					
	B3	Marche	1	Commande de passage à l'état EnMarche . Marche avec la référence vitesse sélectionnée.					
			0	Commande de passage à l'état PrêtMarche . Arrêt selon <i>StopMode</i> (21.03).					
	B4	SortieRamp0	1	aucune action					
			0	Sortie de la rampe de vitesse forcée à 0					
	B5	MaintienRampe	1	aucune action					
			0	Rampe de vitesse bloquée (figée)					
	B6	EntreeRampe0	1	aucune action					
			0	Entrée de la rampe de vitesse forcée à 0					
	B7	Réarmement	1	Signal retour défaut (ACK) sur front positif					
			0	aucune action					
	B8	VitesseConst1	1	vitesse constante définie par <i>VitesseFixe1</i> (23.02), uniquement activée si <i>ChoixCommande</i> (10.01) = MotCmdePrincip et SortieRampe0 = MaintienRampe = EntreeRampe0 = 0 plus commande Marche ; VitesseConst2 est prioritaire sur VitesseConst1					
			0	aucune action					
	B9	VitesseConst2	1	vitesse constante définie par <i>VitesseFixe2</i> (23.03), activée uniquement si <i>ChoixCommande</i> (10.01) = MotCmdePrincip et SortieRampe0 = MaintienRampe = EntreeRampe0 = 0 plus commande Marche ; VitesseConst2 est prioritaire sur VitesseConst1					
			0	aucune action					
	B10	CmdDistance	1	commande à distance autorisée (le système de contrôle-commande doit indiquer une valeur à 1)					
			0	Si <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) ≠ 0, le dernier <i>MCPUtilisé</i> (7.04) et la dernière <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) sont conservés. Si <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) = 0 alors <i>MCPUtilisé</i> (7.04) = 0 et arrêt du variateur.					
	B11	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
	B12	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
	B13	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
	B14	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
	B15	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					

Liste des signaux et paramètres

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
7.02	MotCmdeAuxil1 (mot de commande auxiliaire 1, MCA1)				.	.	.	.	P
	Mot de commande auxiliaire 1 :								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	RestartDataLog	1	Redémarrage de l'enregistrement de données					
			0	aucune action					
	B1	TrigDataLog	1	Arrêt de l'enregistrement de données					
			0	aucune action					
	B2	RampBypass	1	Rampe de vitesse contournée (la sortie de la rampe de vitesse est forcée à la valeur de l'entrée de rampe de vitesse)					
			0	aucune action					
	B3	BalRampOut	1	Sortie rampe de vitesse forcée à <i>EquilRampeVites (22.08)</i>					
			0	aucune action					
	B4	LimRéfVitesse4	1	<i>RéfVitesse4 (2.18)</i> non limitée.					
			0	<i>RéfVitesse4 (2.18)</i> limitée par <i>VitesseMaxiMot1 (20.02)</i> / <i>VitesseMiniMot1 (20.01)</i> et par <i>VitesseMaxiMot2 (49.19)</i> / <i>VitesseMiniMot2 (49.20)</i>					
	B5	réservé	1						
			0						
	B6	HoldSpeedCtrl	1	Action intégrale du régulateur de vitesse maintenue (figée)					
			0	aucune action					
	B7	WindowCtrl	1	Fenêtre de régulation activée					
			0	Fenêtre de régulation désactivée					
	B8	BalSpeedCtrl	1	Sortie du régulateur de vitesse forcée à <i>RéfEquilibrage (24.11)</i>					
			0	aucune action					
	B9	CommandeSync	1	Positionnement : commande de synchronisation reçue de <i>CommandeSync (10.04)</i>					
			0	aucune action					
	B10	SyncDisable	1	Positionnement : blocage commande de synchronisation					
			0	aucune action					
	B11	ResetSyncRdy	1	Positionnement : réarmement SyncRdy [MotEtatAuxil (8.02) bit 5]					
			0	aucune action					
	B12	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
	B13	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramètres					
	B14	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
	B15	commande aux.	d	utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande pour commander plusieurs fonctions sélectionnées par paramétrage.					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
7.03	MotCmdeAuxil2 (mot de commande auxiliaire 2, MCA2) Mot de commande auxiliaire 2 :				.	.	.	.	P
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	réservé	1						
			0						
	B1	réservé	1						
			0						
	B2	réservé	1						
			0						
	B3	réservé	1						
			0						
	B4	EtatPont1	1	pont 1 désactivé					
			0	pont 1 autorisé					
	B5	EtatPont2	1	pont 2 désactivé					
			0	pont 2 autorisé					
	B6	réservé	1						
			0						
	B7	réservé	1						
			0						
	B8	Sens	1	variateur en sens arrière (cf. N.B.1)					
			0	variateur en sens avant (cf. N.B.1)					
	B9	réservé	1						
			0						
	B10	RéfVitessDirect	1	la sortie de la rampe de vitesse est prioritaire et forcée à RéfVitessDirect (23.15)					
			0	rampe de vitesse activée					
	B11	réservé	1						
			0						
	B12	EtatFrein	1	frein fermé					
		0	frein ouvert (cf. N.B. 2)						
B13	réservé	1							
		0							
B14	réservé	1							
		0							
B15	RAZRégulPID	1	régulateur PID forcé à zéro						
		0	régulateur PID activé						
	N.B.1 : Les changements de sens de la vitesse ne sont activés qu'à l'état PrêtAFonctionner. Il est impossible de modifier le sens de rotation d'un variateur en marche (état EnMarche) avec Sens.								
	N.B.2 : Si EtatFrein = 0, le frein est commandé par la logique de freinage interne du groupe 42 (Commande Frein). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								
7.04	MCPUtilisé (mot de commande principal utilisé) Mot de commande principal utilisé (sélectionné) en interne. La valeur de réglage dépend du mode de commande du variateur (local/distance) et de ChoixCommande (10.01). Affectation des bits identique à MotCmdePrincip (7.01). Toutes les fonctions ne sont pas disponibles en commande locale ou en mode E/S locales. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non				.	.	.	.	Δ

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
7.05	MotCmdeSortLog (mot de commande sorties logiques)				'	'	'	'	P
	Le mot de commande des sorties logiques est utilisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande. Pour connecter les bits de <i>MotCmdeSortLog (7.05)</i> avec les sorties logiques SL1 à SL8 , utilisez les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques). SL9 à SL12 non paramétrables sont affectées aux E/S d'extension et uniquement disponibles pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande.								
	Bit	Nom	Description						
	B0	SL1	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)						
	B1	SL2	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques).						
	B2	SL3	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)						
	B3	SL4	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)						
	B4	SL5	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)						
	B5	SL6	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)						
	B6	SL7	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (sorties logiques)						
	B7	SL8	ce bit est envoyé sur la sortie logique via les paramètres du groupe 14 (Sorties logiques)						
	B8	SL9	ce bit est affecté directement à la SL1 des E/S d'extension sélectionné avec <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>						
	B9	SL10	ce bit est affecté directement à la SL2 des E/S d'extension sélectionné avec <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>						
	B10	SL11	ce bit est affecté directement à la SL1 des E/S d'extension sélectionné avec <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i>						
	B11	SL12	ce bit est affecté directement à la SL2 des E/S d'extension sélectionné avec <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i>						
	B12	réservé							
	à								
	B15	réservé							
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé	Sauvegardé : Non					
7.06	MotCmdeFiltreFR (mot de commande du filtre des fréquences de résonance)				'	'	'	'	U
	Mot de commande du filtre des fréquences de résonance								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	EtatFiltre	1	filtre FR activé					
			0	filtre FR désactivé					
	B1	EquilFiltre	1	équilibre filtre FR (sur changement ou activation de paramètre)					
			0	aucune action					
	B2	réservé							
	à								
	B15	réservé							
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé	Sauvegardé : Non					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
Groupe 8	Mots Etat / Limite								
8.01	MotEtatPrincip (mot d'état principal)				.	.	.	.	P
	Mot d'état principal :								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	PrêtON	1	prêt à la mise sous tension					
			0	pas prêt à la mise sous tension					
	B1	PrêtMarche	1	prêt à générer le couple					
			0	pas prêt à générer le couple					
	B2	Marche	1	fonctionnement activé (En marche)					
			0	fonctionnement désactivé					
	B3	Déclenché	1	défaut					
			0	aucun défaut					
	B4	Etat A.U RL	1	ArrUrg/RoueLibr désactivé					
			0	ArrUrg/RoueLibr (état Bloqué) activé					
	B5	Etat A.U	1	Off3 désactivé					
			0	Off3 (état Bloqué) activé					
	B6	Bloqué	1	Etat Bloqué activé sur :					
				- un défaut					
				- arrêt d'urgence / roue libre (A.U)					
				- arrêt d'urgence (ArrUrg/RoueLibr)					
				- Bloqué via l'entrée logique <i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i> ou <i>Arrêt Urgence (10.09)</i>					
			0	état Bloqué désactivé					
	B7	Alarme	1	alarme					
			0	aucune d'alarme					
	B8	ConsigAtteinte	1	surveillance consigne / valeur réelle dans la zone de tolérance					
			0	surveillance consigne / valeur réelle en dehors de la zone de tolérance					
	B9	Distance	1	commande à distance					
			0	commande locale					
	B10	Au-dessuslimite	1	vitesse supérieure à la valeur <i>NiveauVitesse (50.10)</i>					
			0	vitesse inférieure ou égale à la valeur <i>NiveauVitesse (50.10)</i>					
	B11	réservé							
	à								
	B15	réservé							
	Facteur d'échelle : 1 == 1				Type : Entier non signé				
					Sauvegardé : Non				

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
8.02	MotEtatAuxil (mot d'état auxiliaire, MCA)				.	.	.	.	P
	Mots d'état auxiliaire :								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	DataloggerPrêt	1	le contenu de la pile de données peut être lu					
			0	le contenu de la pile de données ne peut être lu					
	B1	EnDehorsFenêtre	1	vitesse réelle en dehors de la fenêtre définie par <i>LargPosFenêtre (23.08)</i> et <i>LargNegFenêtre (23.09)</i>					
			0	vitesse réelle dans la fenêtre définie					
	B2	A.U RoueLibre	1	échec fonction arrêt d'urgence, cf. <i>DécMiniArrêtUrg (21.05)</i> , <i>DécMaxiArrêtUrg (21.06)</i> et <i>TempoSurvDécél (21.07)</i>					
			0	aucune action					
	B3	Utilisateur1	1	macroprogramme Utilisateur1 activé, cf. <i>MacroProgramme (99.08)</i>					
			0	macroprogramme Utilisateur1 désactivé					
	B4	Utilisateur2	1	macroprogramme Utilisateur2 activé, cf. <i>MacroProgramme (99.08)</i>					
			0	macroprogramme Utilisateur2 désactivé					
	B5	SyncPrête	1	positionnement : synchronisation prête					
			0	positionnement : pas prêt					
	B6	AcqExcit1	1	signal acquiescement (ACK) excitation moteur 1					
			0	aucune action					
	B7	AcqExcit2	1	signal acquiescement (ACK) excitation moteur 2					
			0	aucune action					
	B8	CmdFrein	1	commande ouverture frein, cf. groupe 42 (Commande frein)					
			0	commande fermeture frein					
	B9	En limitation	1	variateur se trouve à une limite, cf. <i>MotLimite (8.03)</i>					
			0	variateur ne se trouve pas à une limite					
	B10	RegulCouple	1	variateur en régulation de couple					
			0	aucune action					
	B11	VitesseNulle	1	vitesse réelle du moteur = limite de vitesse nulle définie par <i>LimVitesseNulle (20.03)</i>					
			0	vitesse réelle du moteur ≠ limite de vitesse nulle					
	B12	RetourFEM	1	<i>SélMesVitesseM1 (50.03)</i> = FEM					
			0	aucune action					
	B13	AlarmeOuDefaut	1	défaut ou alarme					
			0	aucun défaut ni d'alarme					
	B14	SensVariateur	1	sens négatif du variateur activé					
			0	sens positif du variateur activé					
	B15	RedémAuto	1	logique de redémarrage automatique activée					
			0	aucune action					
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé Sauvegardé : Non						

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																			
8.03	MotLimite (mot de limite) Mot de limite : Bit limite atteinte B0 <i>CoupleMaxi (20.05) ou CoupleMaxiTotal (2.19)</i> B1 <i>CoupleMini (20.06) ou CoupleMiniTotal (2.20)</i> B2 <i>CoupleMaxiRégVit (20.07) ou CoupleMaxiTotal (2.19)</i> B3 <i>CoupleMiniRégVit (20.08) ou CoupleMiniTotal (2.20)</i> B4 <i>LimMaxiRéfCple (20.09)</i> B5 <i>LimMiniRéfCple (20.10)</i> B6 <i>VitesseMaxiMot1 (20.02) ou VitesseMaxiMot2 (49.20)</i> B7 <i>VitesseMiniMot1 (20.01) ou VitesseMiniMot2 (49.19)</i> B8 <i>LimCourPont1M1 (20.12) ou LimCourPont1M2 (49.12)</i> B9 <i>LimCourPont2M1 (20.13) ou LimCourPont2M2 (49.13)</i> B10 réservé à B15 réservé Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	.	.	.	.	C																																																			
8.04	Inutilisé																																																								
8.05	MotEtat EntLog (mot d'état des entrées logiques) Mot d'état des entrées logiques. Indique la valeur des entrées logiques avant inversion [<i>InversEntLog1(10.25) à InversEntLog11 (10.35)</i>]: to DI StatWord (8.05) from DIx DIxInvert to drive <table><tr><th>Bit</th><th>Nom</th><th>Description / préréglage</th></tr><tr><td>B0</td><td>EntLog1</td><td><i>AcqVentilConver (10.20)</i>, réglage varie en fonction du macroprogramme</td></tr><tr><td>B1</td><td>EntLog2</td><td><i>AcqVentilMoteur (10.06)</i>, réglage varie en fonction du macroprogramme</td></tr><tr><td>B2</td><td>EntLog3</td><td><i>AcqContactPrinc (10.21)</i>, réglage varie en fonction du macroprogramme</td></tr><tr><td>B3</td><td>EntLog4</td><td><i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i>, réglage varie en fonction du macroprogramme</td></tr><tr><td>B4</td><td>EntLog5</td><td><i>Arrêt Urgence (10.09)</i>, réglage varie en fonction du macroprogramme</td></tr><tr><td>B5</td><td>EntLog6</td><td><i>Réarmement (10.03)</i>, réglage varie en fonction du macroprogramme</td></tr><tr><td>B6</td><td>EntLog7</td><td><i>CmdeEnc/Decl (10.15)</i>, réglage varie en fonction du macroprogramme</td></tr><tr><td>B7</td><td>EntLog8</td><td><i>Démarr/Arrêt (10.16)</i>, réglage varie en fonction du macroprogramme</td></tr><tr><td>B8</td><td>EntLog9</td><td>EL1 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i></td></tr><tr><td>B9</td><td>EntLog10</td><td>EL2 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i></td></tr><tr><td>B10</td><td>EntLog11</td><td>EL3 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i></td></tr><tr><td>B11</td><td>EntLog12</td><td>EL1 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i>. Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.</td></tr><tr><td>B12</td><td>EntLog13</td><td>EL2 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i>. Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.</td></tr><tr><td>B13</td><td>EntLog14</td><td>EL3 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i>. Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.</td></tr><tr><td>B14</td><td>réservé</td><td></td></tr><tr><td>B15</td><td>réservé</td><td></td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	Bit	Nom	Description / préréglage	B0	EntLog1	<i>AcqVentilConver (10.20)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme	B1	EntLog2	<i>AcqVentilMoteur (10.06)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme	B2	EntLog3	<i>AcqContactPrinc (10.21)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme	B3	EntLog4	<i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme	B4	EntLog5	<i>Arrêt Urgence (10.09)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme	B5	EntLog6	<i>Réarmement (10.03)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme	B6	EntLog7	<i>CmdeEnc/Decl (10.15)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme	B7	EntLog8	<i>Démarr/Arrêt (10.16)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme	B8	EntLog9	EL1 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>	B9	EntLog10	EL2 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>	B10	EntLog11	EL3 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>	B11	EntLog12	EL1 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> . Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.	B12	EntLog13	EL2 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> . Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.	B13	EntLog14	EL3 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> . Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.	B14	réservé		B15	réservé		.	.	.	.	D
Bit	Nom	Description / préréglage																																																							
B0	EntLog1	<i>AcqVentilConver (10.20)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme																																																							
B1	EntLog2	<i>AcqVentilMoteur (10.06)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme																																																							
B2	EntLog3	<i>AcqContactPrinc (10.21)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme																																																							
B3	EntLog4	<i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme																																																							
B4	EntLog5	<i>Arrêt Urgence (10.09)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme																																																							
B5	EntLog6	<i>Réarmement (10.03)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme																																																							
B6	EntLog7	<i>CmdeEnc/Decl (10.15)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme																																																							
B7	EntLog8	<i>Démarr/Arrêt (10.16)</i> , réglage varie en fonction du macroprogramme																																																							
B8	EntLog9	EL1 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>																																																							
B9	EntLog10	EL2 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>																																																							
B10	EntLog11	EL3 de <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i>																																																							
B11	EntLog12	EL1 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> . Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.																																																							
B12	EntLog13	EL2 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> . Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.																																																							
B13	EntLog14	EL3 de <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> . Uniquement disponible pour le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande.																																																							
B14	réservé																																																								
B15	réservé																																																								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																														
8.06	MotEtat SortLog (mots d'état des sorties logiques) Mot d'état des sorties logiques. Indique la valeur des sorties logiques après inversion. to DO StatWord (8.06) from drive invert DOx to DOx <table><thead><tr><th>Bit</th><th>Nom</th><th>Description / préréglage</th></tr></thead><tbody><tr><td>B0</td><td>SortLog1</td><td><i>IndexSortLog1</i> (14.01) = 603 et <i>N°BitSortLog1</i> (14.02) = 15, Enclenchement Ventilation, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td></tr><tr><td>B1</td><td>SortLog2</td><td><i>IndexSortLog2</i> (14.03) = 603 et <i>N°BitSortLog2</i> (14.04) = 5, Enclenchement Excitation, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td></tr><tr><td>B2</td><td>SortLog3</td><td><i>IndexSortLog3</i> (14.05) = 603 et <i>N°BitSortLog3</i> (14.06) = 7, Enclenchement contacteur de ligne, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td></tr><tr><td>B3</td><td>SortLog4</td><td><i>IndexSortLog4</i> (14.07) = 0 et <i>N°BitSortLog4</i> (14.08) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td></tr><tr><td>B4</td><td>SortLog5</td><td><i>IndexSortLog5</i> (14.09) = 0 et <i>N°BitSortLog5</i> (14.10) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td></tr><tr><td>B5</td><td>SortLog6</td><td><i>IndexSortLog6</i> (14.11) = 0 et <i>N°BitSortLog6</i> (14.12) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td></tr><tr><td>B6</td><td>SortLog7</td><td><i>IndexSortLog7</i> (14.13) = 0 et <i>N°BitSortLog7</i> (14.14) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td></tr><tr><td>B7</td><td>SortLog8</td><td><i>IndexSortLog8</i> (14.15) = 603 et <i>N°BitSortLog8</i> (14.16) = 7, Enclenchement contacteur de ligne, réglage varie en fonction du macroprogramme.</td></tr><tr><td>B8</td><td>SortLog9</td><td>SL1 de <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 8</td></tr><tr><td>B9</td><td>SortLog10</td><td>SL2 de <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 9</td></tr><tr><td>B10</td><td>SortLog11</td><td>SL1 de <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 10</td></tr><tr><td>B11</td><td>SortLog12</td><td>SL2 de <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 11</td></tr><tr><td>B12</td><td>réservé</td><td></td></tr><tr><td>B15</td><td>réservé</td><td></td></tr></tbody></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	Bit	Nom	Description / préréglage	B0	SortLog1	<i>IndexSortLog1</i> (14.01) = 603 et <i>N°BitSortLog1</i> (14.02) = 15, Enclenchement Ventilation , réglage varie en fonction du macroprogramme.	B1	SortLog2	<i>IndexSortLog2</i> (14.03) = 603 et <i>N°BitSortLog2</i> (14.04) = 5, Enclenchement Excitation , réglage varie en fonction du macroprogramme.	B2	SortLog3	<i>IndexSortLog3</i> (14.05) = 603 et <i>N°BitSortLog3</i> (14.06) = 7, Enclenchement contacteur de ligne , réglage varie en fonction du macroprogramme.	B3	SortLog4	<i>IndexSortLog4</i> (14.07) = 0 et <i>N°BitSortLog4</i> (14.08) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.	B4	SortLog5	<i>IndexSortLog5</i> (14.09) = 0 et <i>N°BitSortLog5</i> (14.10) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.	B5	SortLog6	<i>IndexSortLog6</i> (14.11) = 0 et <i>N°BitSortLog6</i> (14.12) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.	B6	SortLog7	<i>IndexSortLog7</i> (14.13) = 0 et <i>N°BitSortLog7</i> (14.14) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.	B7	SortLog8	<i>IndexSortLog8</i> (14.15) = 603 et <i>N°BitSortLog8</i> (14.16) = 7, Enclenchement contacteur de ligne , réglage varie en fonction du macroprogramme.	B8	SortLog9	SL1 de <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 8	B9	SortLog10	SL2 de <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 9	B10	SortLog11	SL1 de <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 10	B11	SortLog12	SL2 de <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 11	B12	réservé		B15	réservé							P
Bit	Nom	Description / préréglage																																																		
B0	SortLog1	<i>IndexSortLog1</i> (14.01) = 603 et <i>N°BitSortLog1</i> (14.02) = 15, Enclenchement Ventilation , réglage varie en fonction du macroprogramme.																																																		
B1	SortLog2	<i>IndexSortLog2</i> (14.03) = 603 et <i>N°BitSortLog2</i> (14.04) = 5, Enclenchement Excitation , réglage varie en fonction du macroprogramme.																																																		
B2	SortLog3	<i>IndexSortLog3</i> (14.05) = 603 et <i>N°BitSortLog3</i> (14.06) = 7, Enclenchement contacteur de ligne , réglage varie en fonction du macroprogramme.																																																		
B3	SortLog4	<i>IndexSortLog4</i> (14.07) = 0 et <i>N°BitSortLog4</i> (14.08) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.																																																		
B4	SortLog5	<i>IndexSortLog5</i> (14.09) = 0 et <i>N°BitSortLog5</i> (14.10) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.																																																		
B5	SortLog6	<i>IndexSortLog6</i> (14.11) = 0 et <i>N°BitSortLog6</i> (14.12) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.																																																		
B6	SortLog7	<i>IndexSortLog7</i> (14.13) = 0 et <i>N°BitSortLog7</i> (14.14) = 0, pas connecté, réglage varie en fonction du macroprogramme.																																																		
B7	SortLog8	<i>IndexSortLog8</i> (14.15) = 603 et <i>N°BitSortLog8</i> (14.16) = 7, Enclenchement contacteur de ligne , réglage varie en fonction du macroprogramme.																																																		
B8	SortLog9	SL1 de <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 8																																																		
B9	SortLog10	SL2 de <i>ModuleExt1E/SL</i> (98.03), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 9																																																		
B10	SortLog11	SL1 de <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 10																																																		
B11	SortLog12	SL2 de <i>ModuleExt2E/SL</i> (98.04), spécifié par <i>MotCmdSortLog</i> (7.05) bit 11																																																		
B12	réservé																																																			
B15	réservé																																																			
8.07	Inutilisé																																																			
8.08	EtatVariateur (état du variateur) Etat du variateur : 0 = Bloqué variateur à l'état Bloqué 1 = EnArrêt variateur s'arrête 2 = Arrêt variateur arrêté 3 = PrêtON variateur prêt 4 = PrêtMarche variateur prêt à la mise en marche 5 = EnMarche variateur en marche 6 = EnArrêt variateur en arrêt 7 = ArrêtUrgence variateur à l'état d'arrêt d'urgence 8 = ArUrg/RoueLib variateur à l'état d'arrêt d'urgence ou en roue libre 9 = Déclenché variateur déclenché Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non						P																																													

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																																
8.09	MoteurSélect (moteur sélectionné) Sélection du moteur et de l'excitation : 0 = Moteur1 excitation 1 et moteur 1 sélectionnés 1 = Moteur2 excitation 2 et moteur 2 sélectionnés - Cf. <i>ChangeParam</i> (10.10) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	C																																																
8.10	MacroSélect (macroprogramme sélectionné) Macroprogramme sélectionné : 0 = NonSélection fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = Usine macroprogramme Usine (préréglage) 2 = ChargerUtil1 charger macroprogramme Utilisateur1 3 = EnregUtil1 créer macroprogramme Utilisateur1 4 = ChargerUtil2 charger macroprogramme Utilisateur2 5 = EnregUtil2 créer macroprogramme Utilisateur2 3 = Standard macroprogramme standard 4 = Man/VitConst macroprogramme Manuel/Vitesse Constante 5 = Manuel/Auto macroprogramme Manuel/Automatique 6 = Manu/MotoPot macroprogramme Manuel/Motopotentiomètre 7 = réservé réservé 8 = MotoPot macroprogramme Motopotentiomètre 9 = RégulCouple macroprogramme Régulation de couple - Cf. <i>MacroProgramme</i> (99.08) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P																																																
8.11	MotEtatFiltreFR (mot d'état filtre des fréquences de résonance) Mot d'état filtre des fréquences de résonances <table><tr><th>Bit</th><th>Nom</th><th>Valeur</th><th>Description</th></tr><tr><td>B0</td><td>FiltParCalcRéal</td><td>1</td><td>paramètres calculés en interne, algorithme du filtre non utilisé</td></tr><tr><td></td><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B1</td><td>DemMAJPar</td><td>1</td><td>demande mise à jour des paramètres après changement de paramétrage.</td></tr><tr><td></td><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B2</td><td>FiltDébloqué</td><td>1</td><td>filtre FR activé</td></tr><tr><td></td><td></td><td>0</td><td>filtre FR désactivé</td></tr><tr><td>B3</td><td>ChangeParam</td><td>1</td><td>changement de paramètres</td></tr><tr><td></td><td></td><td>0</td><td>aucune action</td></tr><tr><td>B4</td><td>réservé</td><td></td><td></td></tr><tr><td>à</td><td></td><td></td><td></td></tr><tr><td>B15</td><td>réservé</td><td></td><td></td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	Bit	Nom	Valeur	Description	B0	FiltParCalcRéal	1	paramètres calculés en interne, algorithme du filtre non utilisé			0	aucune action	B1	DemMAJPar	1	demande mise à jour des paramètres après changement de paramétrage.			0	aucune action	B2	FiltDébloqué	1	filtre FR activé			0	filtre FR désactivé	B3	ChangeParam	1	changement de paramètres			0	aucune action	B4	réservé			à				B15	réservé			'	'	'	'	C
Bit	Nom	Valeur	Description																																																			
B0	FiltParCalcRéal	1	paramètres calculés en interne, algorithme du filtre non utilisé																																																			
		0	aucune action																																																			
B1	DemMAJPar	1	demande mise à jour des paramètres après changement de paramétrage.																																																			
		0	aucune action																																																			
B2	FiltDébloqué	1	filtre FR activé																																																			
		0	filtre FR désactivé																																																			
B3	ChangeParam	1	changement de paramètres																																																			
		0	aucune action																																																			
B4	réservé																																																					
à																																																						
B15	réservé																																																					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
Groupe 9	Mots Défauts / Alarme								
9.01	MotDéfaut1 (mot de défaut 1)								
	Mot de défaut 1:								
	Bit	Message défaut	Code du défaut et niveau de défaut	Description					
	B0	SousTensAux	F501 1	sous-tension auxiliaire (pour seuil cf. Manuel d'installation)					
	B1	SurIntensInd	F502 3	surintensité d'induit, <i>NivSurintensInd (30.09)</i>					
	B2	SurTensIndui	F503 3	surtension d'induit, <i>NivSurtensIndui (30.08)</i>					
	B3	DéfThermConv	F504 2	échauffement anormal convertisseur, <i>TempoTempérConv (97.05)</i> , température d'arrêt cf. <i>TempérMaxiPont (4.17)</i>					
	B4	DétecCourRés	F505 1	détection courant résiduel, <i>SélDétCourRésid (30.05)</i> , <i>DétecCourRésLim (30.06)</i> , <i>DétecCourRésDel (30.07)</i>					
	B5	DéfThermMot1	F506 2	échauffement mesuré moteur 1, <i>TempLimDéfM1 (31.07)</i> ou <i>SélKlixonMot1 (31.08)</i>					
	B6	SurchargMot1	F507 2	surcharge calculée moteur 1 (modèle thermique), <i>ChargeLimDéfM1 (31.04)</i>					
	B7	DéfCarteE/S	F508 1	carte E/S introuvable ou défectueuse, <i>ModuleExt1E/SL (98.03)</i> , <i>ModuleExt2E/SL (98.04)</i> , <i>ModuleExtE/SA (98.06)</i> , <i>ModE/SAMesThMot (98.12)</i> , <i>ConfigCarte E/S (98.15)</i>					
	B8	DéfThermMot2	F509 2	échauffement mesuré moteur 2, <i>TempérLimDéfM2 (49.37)</i> ou <i>SélKlixonMot2 (49.38)</i>					
	B9	SurchargMot2	F510 2	surcharge calculée moteur 2 (modèle thermique), <i>ChargeLimDéfM2 (49.34)</i>					
	B10	DéfVentiConv	F511 4	courant du ventilateur du convertisseur, <i>TempoTempérConv (97.05)</i>					
	B11	SousTensRés	F512 3	sous-tension réseau, <i>DéfAlimRéseau (30.21)</i> , <i>TensionRésMini1 (30.22)</i> , <i>TensionRésMini2 (30.23)</i>					
	B12	SurtensRésea	F513 1	surtension réseau, tension réseau réelle > 1,3 * <i>TensionNomRés (99.10)</i> pendant plus de 10 s.					
	B13	DéfSyncRésea	F514 3	défaut synchronisation réseau, <i>VerrPhaseLimDév (97.13)</i>					
	B14	SurinteExcM1	F515 1	surintensité excitation moteur 1, <i>NivSurintExcM1 (30.13)</i>					
	B15	DéfCommExcM1	F516 1	rupture communication excitation moteur 1, <i>TempoExcitation (94.07)</i> , <i>AdresseDCSLink (94.01)</i> , <i>AdresseExcitM1 (94.08)</i>					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.02	MotDéfaut2 (mot défaut 2)								
	Mot défaut 2 :								
	Bit	Message défaut	Code défaut et niveau de défaut	Description					
	B0	OndulCourInd	F517 3	ondulation courant d'induit, <i>SélOndulCourant</i> (30.18), <i>LimOndulCourant</i> (30.19)					
	B1	SurinteExcM2	F518 1	surintensité excitation moteur 2, <i>NivSurintExcitM2</i> (49.09)					
	B2	DéfCommExcM2	F519 1	rupture communication excitation moteur 2 <i>TempoExcitation</i> (94.07), <i>AdresseDCSLink</i> (94.01), <i>AdresseExcitM2</i> (94.09)					
	B3	réservé	F520 -	aucune action					
	B4	NoAcqExcitat	F521 1	moteur sélectionné : signal retour (ACK) excitation, vérifiez le message de défaut de l'excitation.					
	B5	MesureVitesse	F522 3	moteur sélectionné : mesure de la vitesse, <i>SélDéfMesVitesse</i> (30.36), <i>SélMesVitesseM1</i> (50.03)					
	B6	NoAcqVenConv	F523 4	absence signal retour (ACQ) ventilateur externe, <i>AckVentilMoteur</i> (10.06)					
	B7	AcqContactPrinc	F524 3	absence signal retour (ACQ) contacteur principal <i>AckContactPrinc</i> (10.21)					
	B8	ErrCodeType	F525 1	erreur de code type, <i>CodeType</i> (97.01)					
	B9	DéfExtEntLog	F526 1	défaut externe via entrée logique, <i>SélDéfautExtern</i> (30.31)					
	B10	NoAcqVenConv	F527 4	absence signal retour (ACQ) ventilateur du convertisseur, <i>AckVentilConver</i> (10.20)					
	B11	RuptComSérie	F528 5	rupture communication sur liaison série, <i>RuptureCommunic</i> (30.28), <i>TempoDéfCommSér</i> (30.35), <i>ModuleCommunic</i> (98.02)					
	B12	DéfExcitMot1	F529 1	défaut excitation moteur 1					
	B13	DéfExcitMot2	F530 1	défaut excitation moteur 2					
	B14	BlocagMoteur	F531 3	moteur sélectionné : moteur bloqué, <i>TpsBlocageRotor</i> (30.01), <i>VitBlocageRotor</i> (30.02), <i>CpleBlocagRotor</i> (30.03)					
	B15	SurvitesseMot	F532 3	moteur sélectionné : survitesse moteur, <i>SurvitesseMot1</i> (30.16)					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.03	MotDéfaut3 (mot de défaut 3)				'	'	'	'	P
	Mot de défaut 3 :								
	Bit	Message défaut	Code défaut et niveau de défaut	Description					
	B0	DéfTpsInvers	F533 3	temporisation d'inversion, <i>TempoCourantNul</i> (97.19) plus <i>TempoInversion</i> (43.14), <i>TempoInvers12P</i> (47.05)					
	B1	DiffCour12P	F534 3	différence de courant 12 pulses, <i>LimDiffCourant</i> (47.02), <i>TempoDiffCourt</i> (47.03)					
	B2	Communic12P	F535 3	rupture de communication application 12 pulses, <i>Tempo12Pulses</i> (94.03), <i>AdresseDCSLink</i> (94.01), <i>AdresseEscl12P</i> (94.04)					
	B3	DéfEsclav12P	F536 4	défaut esclave 12 pulses, ce message de défaut déclenche le maître 12 pulses et n'est affiché que dans ce dernier.					
	B4	ExcM1NonPrêt	F537 1	perte du message « prêt à fonctionner » par excitation moteur 1 en cours de fonctionnement					
	B5	ExcM2NonPrêt	F538 1	perte du message « prêt à fonctionner » par excitation moteur 2 en cours de fonctionnement					
	B6	AugmCourRapi	F539 1	augmentation en courant rapide, <i>MontMaxCourInd</i> (30.10)					
	B7	DéfautCom-8	F540 1	SDCS-COM-8 introuvable ou défectueuse, <i>CarteCommSyst</i> (98.16)					
	B8	SousIntExcM1	F541 1	sous-intensité excitation moteur 1, <i>DéfExcitMiniM1</i> (30.12), <i>TempoDéfMiniExc</i> (45.18)					
	B9	SousIntExcM2	F542 1	sous-intensité excitation moteur 2, <i>DéfMiniExcitM2</i> (49.08), <i>TempoDéfMiniExc</i> (45.18)					
	B10	Comm_Com-8	F543 5	rupture de communication SDCS-COM-8, <i>Ch0RuptureComm</i> (70.05), <i>Ch0Tempo</i> (70.04), <i>Ch2RuptureComm</i> (70.15), <i>Ch2Tempo</i> (70.14)					
	B11	RuptuDCSLink	F544 5	rupture de communication variateur-variateur et maître-esclave, <i>RuptureCommunic</i> (30.28), <i>TpsCycleBAL1</i> (94.13), <i>TpsCycleBAL2</i> (94.19), <i>TpsCycleBAL3</i> (94.25), <i>TpsCycleBAL44</i> (94.31)					
	B12	DéfChargAppl	F545 1	défaut charge application, cf. <i>Diagnostic</i> (9.11)					
	B13	PerteCmdeLoc	F546 5	perte commande locale, <i>PerteCmdeLocale</i> (30.27)					
	B14	DéfMatériel	F547 1	défaut matériel cf. <i>Diagnostic</i> (9.11)					
	B15	DéfLogiciel	F548 1	défaut logiciel, cf. <i>Diagnostic</i> (9.11)					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.04	MotDéfaut4 (mot de défaut 4) Mot de défaut 4 :				'	'	'	'	P
	Bit	Message défaut	Code défaut et niveau de défaut	Description					
	B0	CompatibPara	F549 1	compatibilité paramètre, le paramètre à l'origine du défaut peut être identifié dans <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	B1	DéfLecMémPar	F550 1	défaut de lecture du jeu de paramètres actuel ou du jeu de paramètres utilisateur depuis la mémoire Flash ou la carte mémoire (erreur total de contrôle)					
	B2	DéfValEntAna	F551 4	valeur entrée analogique, <i>SéIDéf4mAEntAna (30.29)</i>					
	B3	DéfFreinMéca	F552 3	moteur sélectionné : frein mécanique, <i>FoncDéfautFrein (42.06)</i> , <i>SéIRéfCoupleDém (42.07)</i>					
	B4	DéfPolaTachy	F553 3	moteur sélectionné : polarité dynamo tachymétrique					
	B5	DéfValTachy	F554 3	défaut valeur entrée EATachy					
	B6	réservé	F555	réservé au régulateur PID					
	B7	réservé	F556	aucune action					
	B8	réservé	F557	aucune action					
	B9	réservé	F558	aucune action					
	B10	réservé	F559	aucune action					
	B11	Déf1ProgAdap	F601 1	défaut 1 programme Adaptatif					
	B12	Déf2ProgAdap	F602 1	défaut 2 programme Adaptatif					
	B13	Déf3ProgAdap	F603 1	défaut 3 programme Adaptatif					
	B14	Déf4ProgAdap	F604 1	défaut 4 programme Adaptatif					
	B15	Déf5ProgAdap	F605 1	défaut 5 programme Adaptatif					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								
9.05	MotDéfautUtilis (mot de défaut défini par l'utilisateur) Mot de défaut défini par l'utilisateur. Tous les noms sont définis par l'utilisateur via un programme d'application :								C
	Bit	Message défaut	Code défaut et niveau de défaut	Description					
	B0	DéfUtilis1	F610 1						
	B1	DéfUtilis2	F611 1						
	B2	DéfUtilis3	F612 1						
	B3	DéfUtilis4	F613 1						
	B4	DéfUtilis5	F614 1						
	B5	DéfUtilis6	F615 1						
	B6	DéfUtilis7	F616 1						
	B7	DéfUtilis8	F617 1						
	B8	DéfUtilis9	F618 1						
	B9	DéfUtilis10	F619 1						
	B10	DéfUtilis11	F620 1						
	B11	DéfUtilis12	F621 1						
	B12	DéfUtilis13	F622 1						
	B13	DéfUtilis14	F623 1						
	B14	DéfUtilis15	F624 1						
	B15	DéfUtilis16	F625 1						
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.06	MotAlarme1 (mot d'alarme 1)								P
	Mot d'alarme 1 :								
	Bit	Message alarme	Code alarme et niveau d'alarme	Description					
	B0	Arret2EntLog	A101 1	ArrUrg/RoueLibr (arrêt d'urgence / roue libre) par une entrée logique, <i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i>					
	B1	ArrUrg3EntLg	A102 1	Off3 (arrêt urgence) par une entrée logique, <i>Arrêt Urgence (10.09)</i>					
	B2	NoAckDisjonc	A103 3	moteur sélectionné : absence signal retour (ACQ) disjoncteur c.c., <i>PasAcqDisjonc (10.23)</i>					
	B3	AlmThermConv	A104 2	échauffement anormal convertisseur, température d'arrêt cf. <i>TempérMaxiPont (4.17)</i> . L'alarme d'échauffement anormal du convertisseur s'affiche 5°C au dessous la température d'arrêt.					
	B4	NoAckFreinDy	A105 1	moteur sélectionné : signal retour (ACQ) freinage dynamique attendu , <i>AcqFreinageDyna (10.22)</i>					
	B5	AlmThermMot1	A106 2	échauffement anormal mesuré moteur 1, <i>TempLimDéfM1 (31.06)</i>					
	B6	SurchargMot1	A107 2	surcharge calculée moteur 1 (modèle thermique), <i>ChargeLimAlmMot1 (31.03)</i>					
	B7	réservé	A108 4	aucune action					
	B8	AlmThermMot2	A109 2	échauffement anormal mesuré moteur 2, <i>TempérLimAlmM2 (49.36)</i>					
	B9	SurchargMot2	A110 2	surcharge calculée moteur 2 (modèle thermique), <i>ChargeLimAlmM2 (49.33)</i>					
	B10	SousTensRés	A111 3	sous-tension réseau, <i>DéfAlimRéseau (30.21)</i> , <i>TensionRésMini1 (30.22)</i> , <i>TensionRésMini2 (30.23)</i>					
	B11	AlarmDCSLink	A112 4	rupture de communication variateur-variateur et maître-esclave, <i>RuptureCommunic (30.28)</i> , <i>TpsCycleBAL1 (94.13)</i> , <i>TpsCycleBAL2 (94.19)</i> , <i>TpsCycleBAL3 (94.25)</i> , <i>TpsCycleBAL44 (94.31)</i>					
	B12	Comm_Com-8	A113 4	rupture de communication SDCS-COM-8, <i>Ch0RuptureComm (70.05)</i> , <i>Ch0Tempo (70.04)</i> , <i>Ch2RuptureComm (70.15)</i> , <i>Ch2Tempo (70.14)</i>					
	B13	DiffCourInd	A114 3	différence courant d'induit					
	B14	AlmValTachy	A115 4	dépassement valeur entrée EATachy ou <i>SurvitesseMot1 (30.16)</i> ou changement <i>SurvitesseMot2 (49.21)</i>					
	B15	réservé	A116 -	aucune action					
	Facteur d'échelle : 1 == 1		Type : Entier non signé		Sauvegardé : Non				

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.07	MotAlarme2 (mot d'alarme 2)								P
	Mot d'alarme 2 :								
	Bit	Message alarme	Code alarme et niveau d'alarme	Description					
	B0	OndulCourInd	A117 4	ondulation courant d'induit, <i>SélOndulCourant</i> (30.18), <i>LimOndulCourant</i> (30.19)					
	B1	NouvAppTrouv	A118 1	nouvelle application trouvée sur Carte mémoire ; vous devez activer l'application de la carte mémoire en réglant <i>SauveParamAppl</i> (16.06) = ActivePrgAppl					
	B2	DifférApplic	A119 1	application différente pour le variateur et la Carte mémoire ; vous devez activer l'application de la carte mémoire en réglant <i>SauveParamAppl</i> (16.06) = ActivePrgAppl					
	B3	ProtSurTens	A120 3	protection contre les surtensions activée, <i>ProtSurtension</i> (30.13)					
	B4	EchecAutocal	A121 4	échec autocalibrage, <i>Diagnostic</i> (9.11)					
	B5	AlmFreinMéca	A122 4	moteur sélectionné : frein mécanique, <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06), <i>SélRéfCoupleDém</i> (42.07)					
	B6	SupprDéfaut	A123 4	au moins un message de défaut est masqué, <i>MasquerDéfaut</i> (30.25)					
	B7	ErrFormatVit	A124 4	échelle vitesse hors plage de réglage, <i>EchelleVitesM1</i> (50.01) et <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04), le paramètre à l'origine de l'alarme peut être identifié au paramètre <i>Diagnostic</i> (9.11)					
	B8	MesureVitesse	A125 4	moteur sélectionné : mesure vitesse, <i>SélMesVitesseM1</i> (50.03), <i>ModeDéfMesVitess</i> (30.36), <i>SélDéfMesVitess</i> (30.17)					
	B9	AlmExtEntLog	A126 4	alarme externe via entrée logique, <i>SélAlarmeExtern</i> (30.32)					
	B10	AlmValEntAna	A127 4	alarme valeur entrée analogique, <i>SélDéf4mAEntAna</i> (30.29)					
	B11	RuptComSérie	A128 4	rupture de communication sur liaison série, <i>RuptureCommunic</i> (30.28)					
	B12	RécupParam	A129 4	erreur paramètres de la mémoire Flash à la mise sous tension (erreur total de contrôle). Les paramètres récupérés sont ceux de la sauvegarde.					
	B13	PerteCmdeLoc	A130 4	perte commande locale, <i>PerteCmdeLocale</i> (30.27)					
	B14	ParamAjoute	A131 4	Chargement d'un nouveau programme avec un nombre différent de paramètres ; les paramètres ajoutés prennent leur préréglage usine. Les paramètres à l'origine de l'alarme sont identifiés au paramètre <i>Diagnostic</i> (9.11).					
	B15	ConflitParam	A132 4	conflit de réglage des paramètres, le paramètre à l'origine de l'alarme est identifié au paramètre <i>Diagnostic</i> (9.11)					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
9.08	MotAlarme3 (mot d'alarme 3)								
	Mot d'alarme 3 :								
	Bit	Message alarme	Code alarme et niveau d'alarme	Description					
	B0	réservé	A133 -	aucune action					
	B1	CompatibPara	A134 4	compatibilité paramètre, le paramètre à l'origine de l'alarme est identifié au paramètre <i>Diagnostic (9.11)</i>					
	B2	EchecChargPa	A135 4	échec « checksum » lors du chargement (en lecture ou en écriture) des paramètres. Ré essayez.					
	B3	TpsPrgAdaAbs	A136 4	aucune tâche du programme Adaptatif réglée au paramètre <i>SelTempsCycle (83.04)</i>					
	B4	VitesseNonNul	A137 1	redémarrage du variateur impossible. La vitesse nulle n'a pas été atteinte (uniquement si <i>Redémarrage (21.10)</i> = DémarrVitNul). <i>LimVitesseNulle (20.03)</i>					
	B5	Arr2ComSérie	A138 1	ArrUrg/RoueLibr (Arrêt urgence / roue libre) en attente sur la liaison série, <i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i>					
	B6	Arr3ComSérie	A139 1	A.U (arrêt urgence) en attente sur la liaison série, <i>Arrêt Urgence (10.09)</i>					
	B7	ErrParComSérie	A140 4	les paramètres de liaison série du groupe 51 (communication série) ne correspondent pas au coupleur réseau ou celui-ci n'a pas été sélectionné.					
	B8	VersPrgCom-8	A141 4	incompatibilité entre le programme de la carte SDCS-CON-4 et celui de la carte SDCS-COM-8					
	B9	CarteMémAbs	A142 1	Carte mémoire absente					
	B10	ErrCarteMémo	A143 1	erreur total de contrôle ou carte mémoire inadéquate					
	B11	Alm1ProgAdap	A301 4	Alarme 1 programme Adaptatif					
	B12	Alm2ProgAdap	A302 4	Alarme 2 programme Adaptatif					
	B13	Alm3ProgAdap	A303 4	Alarme 3 programme Adaptatif					
	B14	Alm4ProgAdap	A304 4	Alarme 4 programme Adaptatif					
	B15	Alm5ProgAdap	A305 4	Alarme 5 programme Adaptatif					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P																																																																				
9.09	MotAlarmeUtilis (mot d'alarme défini par l'utilisateur) Mot d'alarme défini par l'utilisateur. Tous les noms sont définis par l'utilisateur via un programme d'application. <table><tr><th>Bit</th><th>Message alarme</th><th>Code alarme et niveau d'alarme</th><th>Description</th></tr><tr><td>B0</td><td>AlmUtilis1</td><td>A310 4</td><td></td></tr><tr><td>B1</td><td>AlmUtilis2</td><td>A311 4</td><td></td></tr><tr><td>B2</td><td>AlmUtilis3</td><td>A312 4</td><td></td></tr><tr><td>B3</td><td>AlmUtilis4</td><td>A313 4</td><td></td></tr><tr><td>B4</td><td>AlmUtilis5</td><td>A314 4</td><td></td></tr><tr><td>B5</td><td>AlmUtilis6</td><td>A315 4</td><td></td></tr><tr><td>B6</td><td>AlmUtilis7</td><td>A316 4</td><td></td></tr><tr><td>B7</td><td>AlmUtilis8</td><td>A317 4</td><td></td></tr><tr><td>B8</td><td>AlmUtilis9</td><td>A318 4</td><td></td></tr><tr><td>B9</td><td>AlmUtilis10</td><td>A319 4</td><td></td></tr><tr><td>B10</td><td>AlmUtilis11</td><td>A320 4</td><td></td></tr><tr><td>B11</td><td>AlmUtilis12</td><td>A321 4</td><td></td></tr><tr><td>B12</td><td>AlmUtilis13</td><td>A322 4</td><td></td></tr><tr><td>B13</td><td>AlmUtilis14</td><td>A323 4</td><td></td></tr><tr><td>B14</td><td>AlmUtilis15</td><td>A324 4</td><td></td></tr><tr><td>B15</td><td>AlmUtilis16</td><td>A325 4</td><td></td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	Bit	Message alarme	Code alarme et niveau d'alarme	Description	B0	AlmUtilis1	A310 4		B1	AlmUtilis2	A311 4		B2	AlmUtilis3	A312 4		B3	AlmUtilis4	A313 4		B4	AlmUtilis5	A314 4		B5	AlmUtilis6	A315 4		B6	AlmUtilis7	A316 4		B7	AlmUtilis8	A317 4		B8	AlmUtilis9	A318 4		B9	AlmUtilis10	A319 4		B10	AlmUtilis11	A320 4		B11	AlmUtilis12	A321 4		B12	AlmUtilis13	A322 4		B13	AlmUtilis14	A323 4		B14	AlmUtilis15	A324 4		B15	AlmUtilis16	A325 4						C
Bit	Message alarme	Code alarme et niveau d'alarme	Description																																																																							
B0	AlmUtilis1	A310 4																																																																								
B1	AlmUtilis2	A311 4																																																																								
B2	AlmUtilis3	A312 4																																																																								
B3	AlmUtilis4	A313 4																																																																								
B4	AlmUtilis5	A314 4																																																																								
B5	AlmUtilis6	A315 4																																																																								
B6	AlmUtilis7	A316 4																																																																								
B7	AlmUtilis8	A317 4																																																																								
B8	AlmUtilis9	A318 4																																																																								
B9	AlmUtilis10	A319 4																																																																								
B10	AlmUtilis11	A320 4																																																																								
B11	AlmUtilis12	A321 4																																																																								
B12	AlmUtilis13	A322 4																																																																								
B13	AlmUtilis14	A323 4																																																																								
B14	AlmUtilis15	A324 4																																																																								
B15	AlmUtilis16	A325 4																																																																								
9.10	MotDéfautSyst (mot de défaut système) Défauts du système d'exploitation issus de la carte SDCS-COM-8 : <table><tr><th>Bit</th><th>Message défaut</th><th>Défaut code F</th></tr><tr><td>B0</td><td>erreur fichier macroprogramme Usine</td><td>-</td></tr><tr><td>B1</td><td>erreur fichier macroprogramme Utilisateur</td><td>-</td></tr><tr><td>B2</td><td>erreur mémoire morte du système d'exploitation</td><td>-</td></tr><tr><td>B3</td><td>erreur de fichier en mémoire FLASH</td><td>-</td></tr><tr><td>B4</td><td>dépassement capacité temps interne T2 (100 µs)</td><td>-</td></tr><tr><td>B5</td><td>dépassement capacité temps interne T3 (1 ms)</td><td>-</td></tr><tr><td>B6</td><td>dépassement capacité temps interne T4 (50 ms)</td><td>-</td></tr><tr><td>B7</td><td>dépassement capacité temps interne T5 (1 s)</td><td>-</td></tr><tr><td>B8</td><td>dépassement capacité</td><td>-</td></tr><tr><td>B9</td><td>dépassement capacité fenêtre application</td><td>-</td></tr><tr><td>B10</td><td>dépassement capacité programme d'application</td><td>-</td></tr><tr><td>B11</td><td>instruction illégale</td><td>-</td></tr><tr><td>B12</td><td>dépassement capacité registres de pile</td><td>-</td></tr><tr><td>B13</td><td>dépassement (sur) capacité pile système</td><td>-</td></tr><tr><td>B14</td><td>dépassement (sous) capacité pile système</td><td>-</td></tr><tr><td>B15</td><td>réservé</td><td>-</td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	Bit	Message défaut	Défaut code F	B0	erreur fichier macroprogramme Usine	-	B1	erreur fichier macroprogramme Utilisateur	-	B2	erreur mémoire morte du système d'exploitation	-	B3	erreur de fichier en mémoire FLASH	-	B4	dépassement capacité temps interne T2 (100 µs)	-	B5	dépassement capacité temps interne T3 (1 ms)	-	B6	dépassement capacité temps interne T4 (50 ms)	-	B7	dépassement capacité temps interne T5 (1 s)	-	B8	dépassement capacité	-	B9	dépassement capacité fenêtre application	-	B10	dépassement capacité programme d'application	-	B11	instruction illégale	-	B12	dépassement capacité registres de pile	-	B13	dépassement (sur) capacité pile système	-	B14	dépassement (sous) capacité pile système	-	B15	réservé	-					C																	
Bit	Message défaut	Défaut code F																																																																								
B0	erreur fichier macroprogramme Usine	-																																																																								
B1	erreur fichier macroprogramme Utilisateur	-																																																																								
B2	erreur mémoire morte du système d'exploitation	-																																																																								
B3	erreur de fichier en mémoire FLASH	-																																																																								
B4	dépassement capacité temps interne T2 (100 µs)	-																																																																								
B5	dépassement capacité temps interne T3 (1 ms)	-																																																																								
B6	dépassement capacité temps interne T4 (50 ms)	-																																																																								
B7	dépassement capacité temps interne T5 (1 s)	-																																																																								
B8	dépassement capacité	-																																																																								
B9	dépassement capacité fenêtre application	-																																																																								
B10	dépassement capacité programme d'application	-																																																																								
B11	instruction illégale	-																																																																								
B12	dépassement capacité registres de pile	-																																																																								
B13	dépassement (sur) capacité pile système	-																																																																								
B14	dépassement (sous) capacité pile système	-																																																																								
B15	réservé	-																																																																								
9.11	Diagnostic Affichage de messages de diagnostic : 0 = aucun message Programme : 1 = réservé 2 = image flash des paramètres trop petite pour tous les paramètres 3 - 5 = réservé 6 = code type erroné 7 = interruption non-initialisée 8, 9 = réservé 10 = valeur paramètre erronée	0	65535	0	'	P																																																																				

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	Autocalibrage : 11 = échec autocalibrage en raison d'un défaut ou de la disparition de la commande Marche [MCPUtilisé (7.04) bit 3] 12 = expiration du délai d'autocalibrage, la commande Marche [MCPUtilisé (7.04) bit 3] n'a pas été donnée à temps. 13 = moteur encore en rotation, aucune indication de vitesse nulle 14 = courant d'excitation non nul 15 = courant d'induit non nul 16 = ouverture du circuit de mesure de la tension d'induit (ex., pas connecté) ou interrompu 17 = erreur connexion circuit d'induit et/ou circuit de mesure de la tension d'induit 18 = aucune charge connectée au circuit d'induit 19 = erreur réglage courant d'induit nominal ; courant d'induit <i>M1MotNomCur</i> (99.03) réglé sur zéro 20 = le courant d'excitation ne diminue pas à la mise hors tension de l'excitation 21 = le courant réel d'excitation n'atteint pas la référence du courant d'excitation, aucune résistance d'excitation détectée; ouverture circuit d'excitation (ex., pas connecté) ou interrompu 22 = pas d'écriture de paramètres de commande du régulateur de vitesse 23 = erreur de réglage ou défaut dynamo tachymétrique 24 - 49 réservé Matériel : 50 = Flash paramètres défectueuse (en effacement) 51 = Flash paramètres défectueuse (en programmation) 52 - 69 réservé A132 ConflitParam (alarme de conflit de réglages de paramètres) : 70 = réservé 71 = incohérence paramètres de flux de linéarisation 72 = réservé 73 = valeur paramètres hors limites 74 - 79 réservé					
	Autocalibrage : 80 = la vitesse n'atteint pas la consigne (régulation FEM) 81 = le moteur n'accélère pas ou erreur polarité dynamo tachymétrique (dynamo tachymétrique/codeur) 82 = charge insuffisante (inertie trop faible) pour détecter les paramètres du régulateur de vitesse 83 - 89 réservé Diagnostic des thyristors : 90 = court-circuit provoqué par V1 91 = court-circuit provoqué par V2 92 = court-circuit provoqué par V3 93 = court-circuit provoqué par V4 94 = court-circuit provoqué par V5 95 = court-circuit provoqué par V6 96 = défaut test bloc thyristors 97 = court-circuit provoqué par V15 ou V22 98 = court-circuit provoqué par V16 ou V23 99 = court-circuit provoqué par V11 ou V24 100 = court-circuit provoqué par V12 ou V25 101 = court-circuit provoqué par V13 ou V26 102 = court-circuit provoqué par V14 ou V21 103 = moteur raccordé à la terre 104 = enroulement d'induit non raccordé 105 - 120 réservé Surveillance Entrée analogique (EA) : 121 = EA1 inférieure à 4 mA 122 = EA2 inférieure à 4 mA 123 = EA3 inférieure à 4 mA					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
	124 = EA4 inférieure à 4 mA 125 = EA5 inférieure à 4 mA 126 = EA6 inférieure à 4 mA 127 = EATachy inférieure à 4 mA 128 - 149 réservé Modules optionnels : 150 = coupleur réseau absent cf. <i>ModuleCommunic (98.02)</i> 151 = SDCS-COM-8 pour communication DDCS ou série absente, cf. <i>ModuleCommunic (98.02)</i> 152 = SDCS-COM-8 pour communication Maître/esclave absente, cf. groupe 70 153 = réservé 154 = module RMBA-xx absent, cf. groupe 98 155 = RAIO-xx absent sur un support optionnel de la SDCS-CON-4, cf. groupe 98 156 = RAIO-xx absent sur un support de la carte AIMA, cf. groupe 98 157 = RDIO-xx absent sur un support optionnel de la SDCS-CON-4, cf. groupe 98 158 = RDIO-xx absent sur un support de la carte AIMA, cf. groupe 98 159 = RTAC-xx absent sur un support optionnel de la SDCS-CON-4, cf. groupe 98 160 = RTAC-xx absent sur un support de la AIMA, cf. groupe 98 161 = réservé 162 = le raccordement de la carte SDCS-IOB2x ou SDCS-IOB-3 ne correspond pas à la sélection faite au paramètre <i>ConfigCarte E/S (98.15)</i> 163 = SDCS-DSL-4 absente, cf. groupe 94 (requis pour DCSLink) 164 = SDCS-DSL-4 absente, cf. groupe 94 (requis pour Modbus) A134 CompatibPara (alarme conflit compatibilité paramètres) : 10000 ... 19999 = le paramètre à l'origine du conflit est identifié par les 4 derniers chiffres.					
	Diagnostic thyristors : 30000 = commande d'impulsions éventuellement inversées 31x00 = V1 ou V11 non conducteur 32x00 = V2 ou V12 non conducteur 33x00 = V3 ou V13 non conducteur 34x00 = V4 ou V14 non conducteur 35x00 = V5 ou V15 non conducteur 36x00 = V6 ou V16 non conducteur x = 0 : seul un thyristor n'est pas conducteur (ex., 32 000 = V2 ou V12 non conducteurs) x = 1 ... 6 : un second thyristor n'est pas conducteur (ex., 32 500 = V2 et V5 ou V12 et V15 non conducteurs) 3001y = V21 non conducteur 3002y = V22 non conducteur 3003y = V23 non conducteur 3004y = V24 non conducteur 3005y = V25 non conducteur 3006y = V26 non conducteur y = 0 : seul un thyristor n'est pas conducteur (ex., 30 020 = V22 non conducteur) y = 1 ... 6 : un second thyristor n'est pas conducteur (ex., 30025 = V22 et V25 non conducteurs) A124 ErrFormatVit (alarme échelle de vitesse) : 40000 ... 49999 = le paramètre à l'origine du conflit est identifié par les 4 derniers chiffres. F549 CompatibPara (défaut conflit compatibilité paramètres) : 50000 ... 59999 = le paramètre à l'origine du conflit est identifié par les 4 derniers chiffres. F545 DéfChargAppl (programme d'application ControlBuilder DCS800) : 64110 = tâche non configurée 64112 = tentative d'exécution d'une copie interdite d'un programme protégé 64113 = copie de données erronée en raison d'un problème matériel de la carte SDCS-CON-4					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
	64125 = tâche arrêtée pendant 5 ms (ex., la tâche comporte une boucle infinie) 64126 = tâche arrêtée pendant 20 ms (ex., la tâche comporte une boucle infinie) 64127 = tâche arrêtée pendant 100 ms (ex., la tâche comporte une boucle infinie) 64128 = tâche arrêtée pendant 500 ms (ex., la tâche comporte une boucle infinie) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non					
9.12	DernierDéfaut (dernier défaut) Affichage du dernier défaut survenu : F<code du défaut> <message de défaut> (ex., F2 SurlIntensInd) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P
9.13	Défaut -2 (avant dernier défaut) Affichage de l'avant dernier défaut survenu : F<code du défaut> <message de défaut> (ex., F2 SurlIntensInd) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P
9.14	Défaut -3 (antépénultième défaut) Affichage de l'antépénultième défaut survenu : F<code du défaut> <message de défaut> (ex., F2 SurlIntensInd) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	'	'	'	'	P
Groupe 10	Sélection Démarrage / Arrêt					
10.01	ChoixCommande (choix du mode de commande) Paramètre de sélection du MCPUtilisé (7.04) : 0 = E/S Locales Variateur commandé via les E/S locales. <i>Réarmement (10.03)</i> = EL6 ; <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 7 (préréglage) <i>Cmde Enc/Décl1 (10.15)</i> = EL7 ; <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 0 (préréglage) et <i>Démarr/Arrêt (10.16)</i> = EL8 ; <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 3 (préréglage) 1 = MotCmdePrincip Variateur commandé via <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> permutation automatique de MotCmdePrincip à E/S Locales sur défaut F528 RuptComSérie [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 11]. Le variateur peut encore être commandé via les E/S Locales. <i>Cmde Enc/Décl1 (10.15)</i> = EL7 ; <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 0 (préréglage) et <i>Démarr/Arrêt (10.16)</i> = EL8 ; <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 3 (préréglage). La référence vitesse utilisée est réglée par <i>VitesseFixe1 (23.02)</i>. 2 = Clé 3 = Maître12P variateur commandé par le Maître 12 pulses (Cmde Enc/Décl1, Démarr/Arrêt et Réarmement). Uniquement possible lorsque <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = EsclParal12P ou EsclSérie12P. 4 = MaîtreExcit variateur commandé par Maître d'excitation (Cmde Enc/Décl1, Démarr/Arrêt et Réarmement). Uniquement possible lorsque <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = ConvExcitat. N.B.1 : Le mode de commande local est prioritaire sur le mode sélectionné avec ce paramètre. N.B.2 : Les commandes <i>ArrUrg/RoueLibr (10.08)</i> , <i>Arrêt Urgence (10.09)</i> et <i>Réarmement (10.03)</i> sont toujours actives (si affectées) quel que soit le réglage de ce paramètre. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	E/S Locales	MaîtreExcit	E/S Locales	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.02	Sens Rotation (sens de rotation) Signal logique de Sens de rotation , <i>MotCmdeAuxil2 (7.03)</i> bit 8. Ce paramètre permet de changer le sens de la rotation : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1 = Arrière , 0 = Avant 2 = EntLog2 1 = Arrière , 0 = Avant 3 = EntLog3 1 = Arrière , 0 = Avant 4 = EntLog4 1 = Arrière , 0 = Avant 5 = EntLog5 1 = Arrière , 0 = Avant 6 = EntLog6 1 = Arrière , 0 = Avant 7 = EntLog7 1 = Arrière , 0 = Avant 8 = EntLog8 1 = Arrière , 0 = Avant 9 = EntLog9 1 = Arrière , 0 = Avant , uniquement avec carte d'extension logique d'E/S logiques 10 = EntLog10 1 = Arrière , 0 = Avant , uniquement avec carte d'extension logique d'E/S logiques 11 = EntLog11 1 = Arrière , 0 = Avant , uniquement avec carte d'extension logique d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1 = Arrière , 0 = Avant , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 1 = Arrière , 0 = Avant , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 1 = Arrière , 0 = Avant , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 1 = Arrière , 0 = Avant , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 1 = Arrière , 0 = Avant , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 1 = Arrière , 0 = Avant , <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 1 = Arrière , 0 = Avant , <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 1 = Arrière , 0 = Avant , <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 1 = Arrière , 0 = Avant , <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P
10.03	Réarmement (commande de réarmement) Signal logique de Réarmement , <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 7: 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 2 = EntLog2 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 3 = EntLog3 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 4 = EntLog4 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 5 = EntLog5 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 6 = EntLog6 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) (préréglage) 7 = EntLog7 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 8 = EntLog8 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 9 = EntLog9 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	EntLog6	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																								
10.04	CommandeSync (commande de synchronisation du compteur de position) Signal logique de synchronisation. Sur événement de synchronisation [<i>MotCmdeAuxil</i> (7.02) bit 9 CommandeSync], le compteur de position est initialisé avec les valeurs suivantes : – <i>CompPosValBasse</i> (50.08) est écrit dans <i>CompteurPosBas</i> (3.07) et – <i>CompPosValHaute</i> (50.09) est écrit dans <i>CompteurPosHaut</i> (3.08). Parallèlement, <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 5 SyncPrête est mis à « 1 ». La synchronisation peut être bloquée en mettant <i>MotCmdeAuxil</i> (7.02) bit 10 SyncDésactivé sur « 1 ». L'événement de synchronisation est sélectionné comme suit : <table><tr><td>0 = NonSélection</td><td>Fonction non sélectionnée (préréglage)</td></tr><tr><td>1 = EntLog7 (FM)</td><td>front montant (0 → 1) de EL7</td></tr><tr><td>2 = EntLog7H&Z</td><td>EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro</td></tr><tr><td>3 = EntLog7H&ZAV</td><td>EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant</td></tr><tr><td>4 = EntLog7H&ZAR</td><td>EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière</td></tr><tr><td>5 = EntLog7 (FD)</td><td>front descendant (1 → 0) de EL7</td></tr><tr><td>6 = EntLog7B&Z</td><td>EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro</td></tr><tr><td>7 = EntLog7B&ZAV</td><td>EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant</td></tr><tr><td>8 = EntLog7B&ZAR</td><td>EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière</td></tr><tr><td>9 = Z</td><td>front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro</td></tr><tr><td>10 = CommandeSync</td><td>front montant (0 → 1) de <i>MotCmdeAuxil</i> (7.02) bit 9</td></tr></table> N.B. : Rotation sens avant : les impulsions A du codeur précèdent les impulsions B. Rotation sens arrière : les impulsions B du codeur précèdent les impulsions A. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	0 = NonSélection	Fonction non sélectionnée (préréglage)	1 = EntLog7 (FM)	front montant (0 → 1) de EL7	2 = EntLog7H&Z	EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro	3 = EntLog7H&ZAV	EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant	4 = EntLog7H&ZAR	EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière	5 = EntLog7 (FD)	front descendant (1 → 0) de EL7	6 = EntLog7B&Z	EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro	7 = EntLog7B&ZAV	EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant	8 = EntLog7B&ZAR	EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière	9 = Z	front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro	10 = CommandeSync	front montant (0 → 1) de <i>MotCmdeAuxil</i> (7.02) bit 9	NonSélection		CommandeSync	NonSélection	-		
0 = NonSélection	Fonction non sélectionnée (préréglage)																													
1 = EntLog7 (FM)	front montant (0 → 1) de EL7																													
2 = EntLog7H&Z	EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro																													
3 = EntLog7H&ZAV	EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant																													
4 = EntLog7H&ZAR	EL7 = 1 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière																													
5 = EntLog7 (FD)	front descendant (1 → 0) de EL7																													
6 = EntLog7B&Z	EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro																													
7 = EntLog7B&ZAV	EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens avant																													
8 = EntLog7B&ZAR	EL7 = 0 et front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro, moteur en rotation sens arrière																													
9 = Z	front montant (0 → 1) du codeur incrémental voie zéro																													
10 = CommandeSync	front montant (0 → 1) de <i>MotCmdeAuxil</i> (7.02) bit 9																													
10.05	Inutilisé																													
10.06	AcqVentilMoteur (signal retour ventilateur moteur) Le variateur déclenche sur défaut F523 NoAcqVentExt [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 6] si une entrée logique est sélectionnée pour un ventilateur externe et le signal retour (ACQ) est absent pendant 10 secondes. <table><tr><td>0 = NonSélection</td><td>Fonction non sélectionnée</td></tr><tr><td>1 = EntLog1</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour</td></tr><tr><td>2 = EntLog2</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour (préréglage)</td></tr><tr><td>3 = EntLog3</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour</td></tr><tr><td>4 = EntLog4</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour</td></tr><tr><td>5 = EntLog5</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour</td></tr><tr><td>6 = EntLog6</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour</td></tr><tr><td>7 = EntLog7</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour</td></tr><tr><td>8 = EntLog8</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour</td></tr><tr><td>9 = EntLog9</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</td></tr><tr><td>10 = EntLog10</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</td></tr><tr><td>11 = EntLog11</td><td>1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques</td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	0 = NonSélection	Fonction non sélectionnée	1 = EntLog1	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour	2 = EntLog2	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour (préréglage)	3 = EntLog3	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour	4 = EntLog4	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour	5 = EntLog5	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour	6 = EntLog6	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour	7 = EntLog7	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour	8 = EntLog8	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour	9 = EntLog9	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques	10 = EntLog10	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques	11 = EntLog11	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques	NonSélection	EntLog1	EntLog2		-
0 = NonSélection	Fonction non sélectionnée																													
1 = EntLog1	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour																													
2 = EntLog2	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour (préréglage)																													
3 = EntLog3	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour																													
4 = EntLog4	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour																													
5 = EntLog5	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour																													
6 = EntLog6	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour																													
7 = EntLog7	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour																													
8 = EntLog8	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour																													
9 = EntLog9	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques																													
10 = EntLog10	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques																													
11 = EntLog11	1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques																													

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.07	Manuel/Auto (commande manuelle / automatique) Signal logique de permutation entre la commande Manuelle (E/S Locales) et Auto (MotCmdePrincip) . La valeur réglée dans <i>ChoixCommande (10.01)</i> est donc remplacée : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1 = Auto , 0 = Manuel 2 = EntLog2 1 = Auto , 0 = Manuel 3 = EntLog3 1 = Auto , 0 = Manuel 4 = EntLog4 1 = Auto , 0 = Manuel 5 = EntLog5 1 = Auto , 0 = Manuel 6 = EntLog6 1 = Auto , 0 = Manuel 7 = EntLog7 1 = Auto , 0 = Manuel 8 = EntLog8 1 = Auto , 0 = Manuel 9 = EntLog9 1 = Auto , 0 = Manuel , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1 = Auto , 0 = Manuel , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1 = Auto , 0 = Manuel , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1 = Auto , 0 = Manuel , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 1 = Auto , 0 = Manuel , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 1 = Auto , 0 = Manuel , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 1 = Auto , 0 = Manuel , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 1 = Auto , 0 = Manuel , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 1 = Auto , 0 = Manuel , <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 1 = Auto , 0 = Manuel , <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 1 = Auto , 0 = Manuel , <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 1 = Auto , 0 = Manuel , <i>MotCmdeAuxil (7.02)</i> bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
10.08	ArrUrg/RoueLibr (commande ArrUrg/RoueLibr, sectionnement électrique) Signal logique d'ArrUrg/RoueLibr (Arrêt d'urgence / roue libre), <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 1. Pour une réaction plus rapide, utilisez l'entrée logique rapide EL7 ou EL8 : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé 2 = EntLog2 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé 3 = EntLog3 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé 4 = EntLog4 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé (préréglage) 5 = EntLog5 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé 6 = EntLog6 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé 7 = EntLog7 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé 8 = EntLog8 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé 9 = EntLog9 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= d'ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 1= ArrUrg/RoueLibr non activé, 0 = ArrUrg/RoueLibr activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	EntLog4	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
10.09	Arrêt Urgence (commande d'arrêt d'urgence) Signal logique d' Arrêt Urgence , <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 2 : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé 2 = EntLog2 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé 3 = EntLog3 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé 4 = EntLog4 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé 5 = EntLog5 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé (préréglage) 6 = EntLog6 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé 7 = EntLog7 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé 8 = EntLog8 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé 9 = EntLog9 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 1= Arrêt Urgence non activé, 0 = Arrêt Urgence activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	EntLog5	-	P
10.10	ChangeParam (changement de jeu de paramètres) Signal logique de permutation entre Moteur1/Utilisateur1 et Moteur2/Utilisateur2 . Le choix entre Moteur1/2 (application mouvements partagés) ou macroprogrammes Utilisat1/2 est défini par <i>ModeChangeMacro (16.05)</i> : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0) 2 = EntLog2 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0) 3 = EntLog3 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0) 4 = EntLog4 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0) 5 = EntLog5 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0) 6 = EntLog6 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0) 7 = EntLog7 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0) 8 = EntLog8 passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1),	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
9 = EntLog9	passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0) passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques					
10 = EntLog10	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques					
11 = EntLog11	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques					
12 = MCP Bit11	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01) bit 11</i>					
13 = MCP Bit12	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01) bit 12</i>					
14 = MCP Bit13	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01) bit 13</i>					
15 = MCP Bit14	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01) bit 14</i>					
16 = MCP Bit15	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdePrincip (7.01) bit 15</i>					
17 = MCA Bit12	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 12</i>					
18 = MCA Bit13	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 13</i>					
19 = MCA Bit14	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 14</i>					
20 = MCA Bit15	passer à Moteur2/Utilisateur2 sur front montant (0 → 1), passer à Moteur1/Utilisateur1 sur front descendant (1 → 0), <i>MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 15</i>					
N.B.1 :	Le macroprogramme (Utilisateur1/Utilisateur2) sélectionné avec <i>ChangeParam (10.10)</i> est prioritaire sur celui sélectionné avec <i>MacroProgramme (99.08)</i> .					
N.B.2 :	Le moteur (Moteur1/Moteur2) peut être sélectionné avec le variateur à l'état PrêtON et PrêtMarche .					
N.B.3 :	La valeur de <i>ChangeParam (10.10)</i> n'est pas remplacée.					
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui					
10.11	Inutilisé					
10.12	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
10.13	ProtSurtension (protection surtensions) Entrée logique pour la protection contre les surtensions : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 0 = déclenchée , 1 = non déclenchée 2 = EntLog2 0 = déclenchée , 1 = non déclenchée 3 = EntLog3 0 = déclenchée , 1 = non déclenchée 4 = EntLog4 0 = déclenchée , 1 = non déclenchée 5 = EntLog5 0 = déclenchée , 1 = non déclenchée 6 = EntLog6 0 = déclenchée , 1 = non déclenchée 7 = EntLog7 0 = déclenchée , 1 = non déclenchée 8 = EntLog8 0 = déclenchée , 1 = non déclenchée N.B. : La valeur réglée dans ce paramètre s'applique uniquement avec le variateur en mode Excitation. – <i>Sél/ModeOpérat (43.01) = ConvExcitat</i> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog11	NonSélection	-	C
10.14	Inutilisé					
10.15	Cmde Enc/Decl1 (commande Enc/Décl) Signal logique de commande Enc/Décl1 , <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 0 : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 2 = EntLog2 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 3 = EntLog3 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 4 = EntLog4 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 5 = EntLog5 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 6 = EntLog6 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 7 = EntLog7 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 (préréglage) 8 = EntLog8 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 9 = EntLog9 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 13 = MCP Bit12 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 14 = MCP Bit13 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 15 = MCP Bit14 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 16 = MCP Bit15 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 17 = MCA Bit12 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 18 = MCA Bit13 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 19 = MCA Bit14 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 20 = MCA Bit15 Enc sur front montant (0 → 1), 0 = Décl1 , <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15 21 = EntLog7/8 Enc et Démarrage sur front montant (0 → 1) de EL7, Arrêt et Décl1 sur front descendant (1 → 0) de EL8. Réglages obligatoires : <i>Cmde EncDecl1 (10.15) = Démarr/Arrêt (10.16) = EntLog7/8.</i> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog7/8	EntLoc7	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
10.16	Démarr/Arrêt (commande démarrage/arrêt) Signal logique de Démarr/Arrêt, <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3 : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt 2 = EntLog2 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt 3 = EntLog3 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt 4 = EntLog4 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt 5 = EntLog5 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt 6 = EntLog6 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt 7 = EntLog7 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt 8 = EntLog8 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt (préréglage) 9 = EntLog9 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 Démarrage sur front montant (0 → 1), 0 = Arrêt, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 21 = EntLog7/8 Enc et Démarrage sur front montant (0 → 1) de EL7, Arrêt et Décl1 sur front descendant (1 → 0) de EL8. Réglages obligatoires : <i>Cmde OnOff1</i> (10.15) = Démarr/Arrêt (10.16) = EntLog7/8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog7/8	EntLog8		P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
10.17	MarchImpul Jog1 (marche par impulsions Jogging 1) Signal logique de MarchImpul Jog1. Sélection de la référence vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1</i> (23.02) : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 2 = EntLog2 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 3 = EntLog3 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 4 = EntLog4 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 5 = EntLog5 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 6 = EntLog6 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 7 = EntLog7 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 8 = EntLog8 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée 9 = EntLog9 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 1= MarchImpul Jog1 activée, 0 = MarchImpul Jog1 non activée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 N.B.1 : <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) est prioritaire sur <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17) N.B.2 : <i>ChoixCommande</i> (10.01) = E/S locales : – Le variateur doit être à l'état PrêtMarche (EnMarche encore nul). Lorsque la commande MarchImpul Jog1 est donnée, le variateur passe automatiquement à l'état EnMarche et tourne à la vitesse réglée au paramètre <i>VitesseFixe1</i> (23.02). <i>ChoixCommande</i> (10.01) = MotCmdePrincip : – La commande MarchImpul Jog1 ne s'applique pas. – <i>VitesseFixe1</i> (23.02) peut être débloquée par <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 8 plus la commande Marche. N.B.3 : Les temps d'accélération et de décélération pour la fonction Jog (marche par impulsions) sont sélectionnés aux paramètres <i>TempsAccélérJog</i> (22.12) et <i>TempsDécélérJog</i> (22.13). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
10.18	MarchImpul Jog2 (marche par impulsions Jog 2) Signal logique de MarchImpul Jog2 . Sélection de la référence vitesse réglée dans <i>VitesseFixe2</i> (23.03) : Valeurs de réglage cf. <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17). N.B.1 : <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) est prioritaire sur <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17) N. B. 2 : <i>ChoixCommande</i> (10.01) = E/S Locales : – Le variateur doit être à l'état PrêtMarche (EnMarche encore nul). Lorsque la commande MarchImpul Jog2 est donnée, le variateur passe automatiquement à l'état EnMarche et tourne à la vitesse réglée au paramètre <i>VitesseFixe2</i> (23.03). <i>ChoixCommande</i> (10.01) = MotCmdePrincip : – La commande MarchImpul Jog2 ne s'applique pas. – <i>VitesseFixe2</i> (23.03) peut être débloquée par <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 9 et la commande Marche . N.B.3 : Les temps d'accélération et de décélération pour la fonction Jog (marche par impulsions) sont sélectionnés aux paramètres <i>TempsAccélérJog</i> (22.12) et <i>TempsDécélérJog</i> (22.13). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	'	P
10.19	Inutilisé					
10.20	AcqVentilConver (signal retour ventilateur convertisseur) Le variateur déclenche sur défaut F527 AcqVentilConver [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 10] si une entrée logique est sélectionnée pour le ventilateur du convertisseur et le signal retour (ACK) est absent pendant 10 secondes. En l'absence de signal retour, l'alarme A104 AlmThermConv [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 3] est signalée. Elle est réarmée automatiquement si le signal retour (ACK) du ventilateur du convertisseur est reçu avant que ne s'écoulent les 10 secondes. 0 = NonSélection fonction non sélectionnée 1 = EntLog1 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour (préréglage) 2 = EntLog2 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour 3 = EntLog3 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour 4 = EntLog4 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour 5 = EntLog5 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour 6 = EntLog6 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour 7 = EntLog7 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour 8 = EntLog8 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour 9 = EntLog9 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= signal retour OK, 0 = aucun signal retour, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog11	EntLog1	'	P
10.21	AcqContactPrinc (signal retour contacteur principal) Le variateur déclenche sur défaut F524 AcqContactPrinc [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 7] si une entrée logique est sélectionnée pour le contacteur principal et le signal retour (ACQ) est absent pendant 10 secondes. Valeurs de réglage cf. <i>AcqVentilConver</i> (10.20). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog11	EntLog3	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Pré- rég.	unité	C/P
10.22	AcqFreinageDyna (signal retour freinage dynamique) Le variateur signale l'alarme A105 NoAcqFreinDy [MotAlarme1 (9.06) bit 4] si une entrée logique est sélectionnée pour le freinage dynamique et le signal retour (freinage dynamique actif) est encore présent lorsque Enc [MCPUtisé (7.04) bit 3] est actif : Valeur de réglage cf. <i>AckVentilConver</i> (10.20). L'alarme A105 NoAcqFreinDy [MotAlarme1 (9.06) bit 4] doit empêcher le démarrage du variateur quand le freinage dynamique est actif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog11	NonSélection	'	P
10.23	AcqDisjonctCC (signal retour disjoncteur c.c.) Le variateur signale l'alarme A103 NoAcqDisjonc [MotAlarme1 (9.06) bit 2] si une entrée logique est sélectionnée pour le disjoncteur c.c. et le signal retour (ACK) est absent pendant 10 secondes. Valeurs de réglage cf. <i>AcqVentilConver</i> (10.20). Le moteur s'arrête en roue libre si l'alarme A103 NoAcqDisjonc [MotAlarme1 (9.06) bit 2] est active. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélectionn	EntLog11	NonSélection	'	C
10.24	Inutilisé					
10.25	InversEntLog1 (inversion entrée logique 1) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 1 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.26	InversEntLog2 (inversion entrée logique 2) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 2 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.27	InversEntLog3 (inversion entrée logique 3) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 3 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.28	InversEntLog4 (inversion entrée logique 4) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 4 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.29	InversEntLog5 (inversion entrée logique 5) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 5 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.30	InversEntLog6 (inversion entrée logique 6) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 6 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.31	InversEntLog7 (inversion entrée logique 7) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 7 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P
10.32	InversEntLog8 (inversion entrée logique 8) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 8 : 0 = Directe 1 = Inversion Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
10.33	InversEntLog9 (inversion entrée logique 9) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 9 : 0 = Directe uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 1 = Inversion uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	-	C
10.34	InversEntLog10 (inversion entrée logique 10) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 10 : 0 = Directe uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 1 = Inversion uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	-	C
10.35	InversEntLog11 (inversion entrée logique 11) Paramètre d'inversion de l'entrée logique 11 : 0 = Directe uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 1 = Inversion uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Directe	Inversion	Directe	-	C
Groupe 11	Entrée référence vitesse					
11.01	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
11.02	MultipRéfVites1 (sélecteur/multiplexeur référence vitesse 1) Paramètre du sélecteur de la référence vitesse 1 : 0 = Ouvert interrupteur pour référence vitesse 1 toujours ouvert 1 = Fermé interrupteur pour référence vitesse 1 toujours fermé (préréglage) 2 = EntLog1 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 3 = EntLog2 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 4 = EntLog3 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 5 = EntLog4 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 6 = EntLog5 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 7 = EntLog6 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 8 = EntLog7 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 9 = EntLog8 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 10 = EntLog9 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog10 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog11 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = MCP Bit11 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 14 = MCP Bit12 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 15 = MCP Bit13 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 16 = MCP Bit14 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 17 = MCP Bit15 1= interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 18 = MCA Bit12 1 = interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 19 = MCA Bit13 1 = interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , réf.vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 20 = MCA Bit14 1 = interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 21 = MCA Bit15 1 = interrupteur fermé , référence vitesse 1 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Ouvert	MCA Bit15	Fermé		P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.03	SélRéf1 (signal d'entrée référence de vitesse 1) Paramètre de sélection de la valeur de la référence vitesse 1 : 0 = RéfVitesse2301 <i>RéfVitesse (23.01)</i> (préréglage) 1 = RéfVitessAux <i>RéfVitessAux (23.13)</i> 2 = EntAna1 entrée analogique EA1 3 = EntAna2 entrée analogique EA2 4 = EntAna3 entrée analogique EA3 5 = EntAna4 entrée analogique EA4 6 = EntAna5 entrée analogique EA5 7 = EntAna6 entrée analogique EA6 8 = VitesseFixe1 <i>VitesseFixe1 (23.02)</i> 9 = VitesseFixe2 <i>VitesseFixe2 (23.03)</i> 10 = MotoPot motopotentiomètre commandé par <i>MotoPot + Vite (11.13)</i> , <i>MotoPot - Vite (11.14)</i> et <i>MotoPotMini (11.15)</i> 11 = RéfAux-EAna1 <i>RéfVitessAux (23.13)</i> moins la valeur de EA1 12 = réservé réservé 13 = MiniEA2EA4 mini de EA2 et EA4 14 = MaxiEA2EA4 maxi de EA2 et EA4 15 = EA1Direct+ entrée rapide de référence vitesse en utilisant l'entrée analogique EA1. <i>RéfVitesExt1 (2.30)</i> est ajoutée directement au niveau du sommateur de l'erreur de vitesse. La rampe de vitesse est alors contournée. 16 = EA2Direct+ entrée rapide de référence vitesse en utilisant l'entrée analogique EA2. <i>RéfVitesseExt1 (2.30)</i> est ajoutée directement au niveau du sommateur de l'erreur de vitesse. La rampe de vitesse est alors contournée. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	RéfVitesse2301	EA2Direct+	RéfVitesse2301		P
11.04	Inutilisé					
11.05	Inutilisé					
11.06	SélRéf2 (signal d'entrée référence vitesse 2) Paramètre de sélection de la valeur de la référence vitesse 2 : 0 = RéfVitesse2301 <i>RéfVitesse (23.01)</i> (préréglage) 1 = RéfVitessAux <i>RéfVitessAux (23.13)</i> 2 = EntAna1 entrée analogique EA1 3 = EntAna2 entrée analogique EA2 4 = EntAna3 entrée analogique EA3 5 = EntAna4 entrée analogique EA4 6 = EntAna5 entrée analogique EA5 7 = EntAna6 entrée analogique EA6 8 = VitesseFixe1 <i>VitesseFixe1 (23.02)</i> 9 = VitesseFixe2 <i>VitesseFixe2 (23.03)</i> 10 = MotPot motopotentiomètre commandé par <i>MotoPot + Vite (11.13)</i> , <i>MotoPot</i> - <i>Vite (11.14)</i> et <i>MotoPotMini (11.15)</i> 11 = EAna2-EAna3 EA2-EA3 12 = EAna2+EAna3 EA2+EA3 13 = EAna1*EAna2 EA1 multipliée par EA2 14 = EAna2*EAna3 EA2 multipliée par EA3 15 = MiniEA2EA4 mini de EA2 et EA4 16 = MaxiEA2EA4 maxi de EA2 et EA4 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	RéfVitesse	MaxiEA2EA4	RéfVitesse		C
11.07	Inutilisé					
11.08	Inutilisé					
11.09	Inutilisé					
11.10	Inutilisé					
11.11	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
11.12	MultipRéfVites2 (sélecteur/multiplexeur référence vitesse 2) Paramètre du sélecteur de la référence vitesse 2 :	Invers	MCA Bit15	Ouvert		C
	0 = Invers1102 Inversion de la valeur de référence vitesse 1 (et incidemment de référence vitesse 2). Ex., si l'interrupteur de sélection de référence vitesse 1 est ouvert, celui de référence vitesse 2 est fermé, et inversement. 1 = Ouvert interrupteur pour référence vitesse 2 toujours ouvert (préréglage) 2 = Fermé interrupteur pour référence vitesse 2 toujours fermé 3 = EntLog1 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 4 = EntLog2 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 5 = EntLog3 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 6 = EntLog4 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 7 = EntLog5 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 8 = EntLog6 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 9 = EntLog7 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 10 = EntLog8 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 11 = EntLog9 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog10 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = EntLog11 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 14 = MCP Bit11 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 15 = MCP Bit12 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 16 = MCP Bit13 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 17 = MCP Bit14 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 18 = MCP Bit15 1= interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 19 = MCA Bit12 1 = interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 20 = MCA Bit13 1 = interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 21 = MCA Bit14 1 = interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 22 = MCA Bit15 1 = interrupteur fermé , référence vitesse 2 activée; 0 = interrupteur ouvert , référence vitesse = 0 ; <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.13	MotoPot +Vite (motopotentiomètre + vite) Cette fonction permet d'augmenter la vitesse du moteur avec l'entrée logique sélectionnée. L'accélération est limitée par <i>TempsAccélérat1</i> (22.01) jusqu'à ce que <i>Ref1Max</i> (11.05) ou <i>Ref2Max</i> (11.08) soit atteinte. <i>MotoPot -Vite</i> (11.14) est prioritaire sur <i>MotoPot +Vite</i> (11.13) : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 2 = EntLog2 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 3 = EntLog3 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 4 = EntLog4 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 5 = EntLog5 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 6 = EntLog6 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 7 = EntLog7 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 8 = EntLog8 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse 9 = EntLog9 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 1= augmentation vitesse, 0 = maintien vitesse, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 N.B. : La référence vitesse est sélectionnée avec le paramètre <i>SélRéf1</i> (11.03) = MotoPot ou <i>SélRéf2</i> (11.06) = MotoPot. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection		P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.14	MotoPot -Vite (motopotentiomètre - vite) Cette fonction permet de réduire la vitesse du moteur avec l'entrée logique sélectionnée. La décélération est limitée par <i>TempsDécélérat1</i> (22.02) jusqu'à ce que la vitesse nulle ou <i>MotoPotMini</i> (11.15) soit atteinte. <i>MotoPot -Vite</i> (11.14) est prioritaire sur <i>MotoPot +Vite</i> (11.13) : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse 2 = EntLog2 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse 3 = EntLog3 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse 4 = EntLog4 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse 5 = EntLog5 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse 6 = EntLog6 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse 7 = EntLog7 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse 8 = EntLog8 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse 9 = EntLog9 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 1= réduction vitesse , 0 = maintien vitesse , <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 N.B. : La référence vitesse est sélectionnée avec le paramètre <i>SélRéf1</i> (11.03) = MotoPot ou <i>SélRéf2</i> (11.06) = MotoPot . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection		P

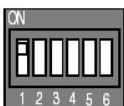
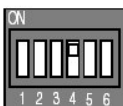
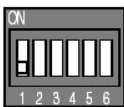
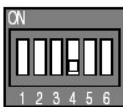
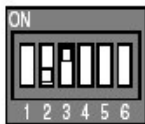
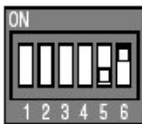
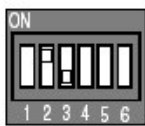
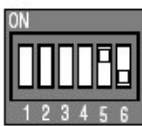
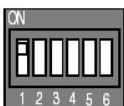
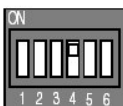
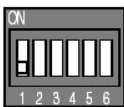
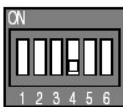
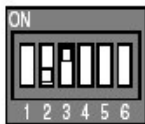
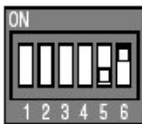
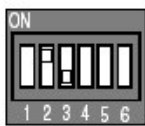
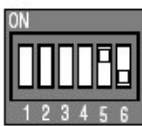
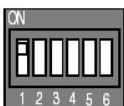
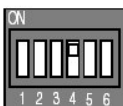
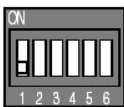
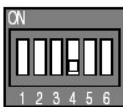
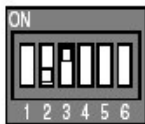
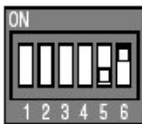
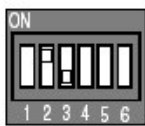
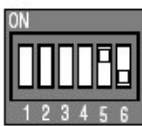
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
11.15	MotoPotMini (motopotentiomètre mini) Cette fonction permet de débloquent le niveau de vitesse mini défini par <i>VitesseFixe1</i> (23.02). Lorsque le variateur démarre, le moteur accélère jusqu'à <i>VitesseFixe1</i> (23.02). Il est impossible de régler une vitesse inférieure à <i>VitesseFixe1</i> (23.02) avec la fonction motopotentiomètre. 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1= débloqué , 0 = bloqué 2 = EntLog2 1= débloqué , 0 = bloqué 3 = EntLog3 1= débloqué , 0 = bloqué 4 = EntLog4 1= débloqué , 0 = bloqué 5 = EntLog5 1= débloqué , 0 = bloqué 6 = EntLog6 1= débloqué , 0 = bloqué 7 = EntLog7 1= débloqué , 0 = bloqué 8 = EntLog8 1= débloqué , 0 = bloqué 9 = EntLog9 1= débloqué , 0 = bloqué , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1= débloqué , 0 = bloqué , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1= débloqué , 0 = bloqué , uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1= débloqué , 0 = bloqué , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 1= débloqué , 0 = bloqué , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 1= débloqué , 0 = bloqué , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 1= débloqué , 0 = bloqué , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 1= débloqué , 0 = bloqué , <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 1= débloqué , 0 = bloqué , <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 1= débloqué , 0 = bloqué , <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 1= débloqué , 0 = bloqué , <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 1= débloqué , 0 = bloqué , <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection		P
Groupe 12	Vitesses constantes					
12.01	inutilisé					
12.02	VitesseConst1 (vitesse constante 1) Paramètre de réglage de la vitesse constante 1 en tr/min. La vitesse constante peut être connectée par le programme Adaptatif ou un programme d'application. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C
12.03	VitesseConst2 (vitesse constante 2) Paramètre de réglage de la vitesse constante 2 en tr/min. La vitesse constante peut être connectée par le programme Adaptatif ou un programme d'application. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C
12.04	VitesseConst3 (vitesse constante 3) Paramètre de réglage de la vitesse constante 3 en tr/min. La vitesse constante peut être connectée par le programme Adaptatif ou un programme d'application. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
12.05	VitesseConst4 (vitesse constante 4) Paramètre de réglage de la vitesse constante 4 en tr/min. La vitesse constante peut être connectée par le programme Adaptatif ou un programme d'application. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C
Groupe 13	Entrée analogiques					
13.01	EntAna1ValHaute (valeur haute entrée analogique) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 1 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. Exemple : – Si la tension mini/maxi (± 10 V) de l'entrée analogique 1 doit correspondre à ± 250 % de <i>RéfCoupleExtern</i> (2.24), réglez : <i>SelRéfCoupleA</i> (25.10) = EntAna1 <i>ModeConversEA1</i> (13.03) = ± 10 V Bipol <i>EntAna1ValHaute</i> (13.01) = 4000 mV et <i>EntAna1ValBasse</i> (13.02) = -4000 mV N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : ISauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	P
13.02	EntAna1ValBasse (valeur basse entrée analogique 1) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 1 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>EntAna1ValBasse</i> (13.02) s'applique uniquement si <i>ModeConversEA1</i> (13.03) = ± 10 V Bipol . N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	P
13.03	ModeConversEA1 (mode de conversion entrée analogique 1) Paramètre de réglage de l'offset du signal bde l'entrée analogique 1. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers de la carte SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3. 0 = ± 10 V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	+10V Bipol		P
13.04	FiltreEntAna1 (temps de filtrage entrée analogique 1) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'entrée analogique 1. Temps de filtrage du circuit ≤ 2 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
13.05	EntAna2ValHaute (valeur haute entrée analogique 2) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 2 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	P
13.06	EntAna2ValBasse (valeur basse entrée analogique 2) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 2 correspond à de la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : EntAna2ValBasse (13.06) s'applique uniquement si ModeConversEA2 (13.07) = ±10V Bipol N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	P
13.07	ModeConversEA2 (mode de conversion entrée analogique 2) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 2. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers sur la carte SDCS-CON-4 ou SDCS-IOB-3. 0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	+10V Bipol	-	P
13.08	FiltreEntAna2 (temps de filtrage entrée analogique 2) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'entrée analogique 2. Temps de filtrage du circuit ≤ 2 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	P
13.09	EntAna3ValHaute (valeur haute entrée analogique 3) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 3 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	C
13.10	EntAna3ValBasse (valeur basse entrée analogique 3) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 3 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : EntAna3ValBasse (13.10) s'applique uniquement si ModeConversEA3 (13.11) = ±10V Bipol. N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
13.11	ModeConversEA3 (mode de conversion entrée analogique 3) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 3 . Entrée analogique 3 sur la carte SDCS-CON-4 ne fonctionne qu'en tension. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers sur la carte SDCS-IOB-3. 0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests ou signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	+10V Bipol	-	C
13.12	FiltreEntAna3 (temps de filtrage entrée analogique 3) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'entrée analogique 3. Temps de filtrage du circuit ≤ 2 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
13.13	EntAna4ValHaute (valeur haute entrée analogique 4) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 4 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	C
13.14	EntAna4ValBasse (valeur basse entrée analogique 4) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 4 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : EntAna3ValBasse (13.14) s'applique uniquement si ModeConversEA4 (13.15) = ±10V Bipol N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : eEntier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	C
13.15	ModeConversEA4 (mode de conversion entrée analogique 4) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 4 . Entrée analogique 4 sur la carte SDCS-CON-4 ne fonctionne qu'en tension. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers sur la carte SDCS-IOB-3. 0 = ±10V Bipol entrée bipolaire, -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bi	6V Offset	+10V Bi	-	C
13.16	FiltreEntAna4 (temps de filtrage entrée analogique 4) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'entrée analogique 4. Temps de filtrage du circuit ≤ 2 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
13.17	TachyValHaute (valeur haute entrée analogique tachy) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique tachy mis correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
13.18	TachyValBasse (valeur basse entrée analogique tachy) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique tachy correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>TachyValBasse (13.18)</i> s'applique uniquement si <i>ModeConvertTachy (13.19)</i> = ±10V Bipol. N.B.2 : Pour le courant, positionnez le cavalier (SDCS-IOB-3) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	C
13.19	ModeConvertTachy (mode conversion entrée analogique tachy) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique tachy. Entrée analogique de la dynamo tachymétrique de la carte SDCS-CON-2 ne fonctionne qu'en tension. Type d'entrée (tension/courant) sélectionné par cavaliers sur la carte SDCS-IOB-3. 0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	+10V Bipol	-	C
13.20	Inutilisé					
13.21	EntAna5ValHaute (valeur haute entrée analogique 5) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 5 mis correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez les commutateurs DIP (RAIO-01) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	C
13.22	EntAna5ValBasse (valeur basse entrée analogique 5) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 5 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : <i>EntAna5ValBasse (13.22)</i> s'applique uniquement si <i>ModeConvertEA5 (13.23)</i> = ±10V Bipol. N.B.2 : Pour le courant, positionnez les commutateurs DIP (RAIO-01) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																						
13.23	ModeConversEA5 (mode conversion entrée analogique 5) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 5. Type d'entrée (tension/courant, bipolaire/unipolaire) sélectionné par commutateurs DIP de la carte RAIO-01. 0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo 0 entrée unipolaire V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Bipolaire et unipolaire : <table><tr><th colspan="2">DIP switch setting</th><th rowspan="2">Input signal type</th></tr><tr><th>Analogue input AI1</th><th>Analogue input AI2</th></tr><tr><td></td><td></td><td>±0(4)...20 mA ±0(2)...10 V ±0...2 V</td></tr><tr><td></td><td></td><td>0(4)...20 mA 0(2)...10 V 0...2 V (Default)</td></tr></table> Tension et courant : <table><tr><th rowspan="2">Input signal type</th><th colspan="2">DIP switch settings</th></tr><tr><th>Analogue input 1</th><th>Analogue input 2</th></tr><tr><td>Current signal ±0(4)...20 mA (Default)</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Voltage signal ±0(2)...10 V</td><td></td><td></td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	DIP switch setting		Input signal type	Analogue input AI1	Analogue input AI2			±0(4)...20 mA ±0(2)...10 V ±0...2 V			0(4)...20 mA 0(2)...10 V 0...2 V (Default)	Input signal type	DIP switch settings		Analogue input 1	Analogue input 2	Current signal ±0(4)...20 mA (Default)			Voltage signal ±0(2)...10 V			+10V Bipol	6V Offset	+10V Bipol	-	C
DIP switch setting		Input signal type																										
Analogue input AI1	Analogue input AI2																											
		±0(4)...20 mA ±0(2)...10 V ±0...2 V																										
		0(4)...20 mA 0(2)...10 V 0...2 V (Default)																										
Input signal type	DIP switch settings																											
	Analogue input 1	Analogue input 2																										
Current signal ±0(4)...20 mA (Default)																												
Voltage signal ±0(2)...10 V																												
13.24	Inutilisé																											
13.25	EntAna6ValHaute (valeur haute entrée analogique entrée 6) +100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 6 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B. : Pour le courant, positionnez les commutateurs DIP (RAIO-01) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	10000	mV	C																						

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
13.26	EntAna6ValBasse (valeur basse entrée analogique 6) -100 % du signal d'entrée raccordé sur l'entrée analogique 6 correspond à la tension réglée dans ce paramètre. N.B.1 : EntAna6ValBasse (13.26) s'applique uniquement si ModeConversEA6 (13.27) = ±10V Bipol . N.B.2 : Pour le courant, positionnez les commutateurs DIP (RAIO-01) en conséquence et calculez 20 mA pour 10 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-10000	mV	C
13.27	ModeConversEA6 (conversion mode entrée analogique 6) Paramètre de réglage de l'offset du signal de l'entrée analogique 6. Type d'entrée (tension/courant, unipolaire/bipolaire) sélectionné par commutateurs DIP de la carte RAIO-01. 0 = ±10V Bipol entrée bipolaire -10 V à 10 V / -20 mA à 20 mA (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo entrée unipolaire 0 V à 10 V / 0 mA à 20 mA 2 = 2V-10V Unipo entrée unipolaire 2 V à 10 V / 4 mA à 20 mA 3 = 5V Offset offset de 5 V / 10 mA entre 0 V-10 V / 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V / 12 mA entre 2 V-10 V / 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	+10V Bipol	'	C
Groupe 14	Sorties logiques					
14.01	IndexSortLog1 (index sortie logique 1) La sortie logique 1 est commandée par un bit sélectionnable (cf. NoBitSortLog1 (14.02)) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Exemples : - Si IndexSortLog1 (14.01) = 801 (mot d'état principal) et NoBitSortLog1 (14.02) = 1 (PrêtMarche), la sortie logique 1 est haute quand le variateur est à l'état PrêtMarche . - Si IndexSortLog1 (14.01) = - 801 (mot d'état principal) et NoBitSortLog1 (14.02) = 3 (Déclenché), la sortie logique 1 est haute quand le variateur n'est pas en défaut. Préréglage sortie logique 1 : commande EncVentil EtatRégCourant1 (6.03) bit 0. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	603	'	P
14.02	NoBitSortLog1 (numéro bit sortie logique 1) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec IndexSortLog1 (14.02). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	'	P
14.03	IndexSortLog2 (index sortie logique 2) La sortie logique 2 est commandée par un bit sélectionnable (cf. NoBitSortLog2 (14.04)) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xxyy , avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Préréglage sortie logique 2 : commande EncExcit EtatRégCourant1 (6.03) bit 5. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	603	'	P
14.04	NoBitSortLog2 (numéro bit sortie logique 2) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec IndexSortLog2 (14.03). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	5	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
14.05	IndexSortLog3 (index sortie logique 3) La sortie logique 3 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog3 (14.06)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy, avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Préréglage sortie logique 3 : commande EncContacteurLigne EtatRégCourant1 (6.03) bit 7. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	603	'	P
14.06	NoBitSortLog3 (numéro bit sortie logique 3) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog3 (14.05)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	7	'	P
14.07	IndexSortLog4 (index sortie logique 4) La sortie logique 4 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog4 (14.08)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy, avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
14.08	NoBitSortLog4 (numéro bit sortie logique 4) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog4 (14.07)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	'	P
14.09	IndexSortLog5 (index sortie logique 5) La sortie logique 5 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog5 (14.10)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy, avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
14.10	NoBitSortLog5 (numéro bit sortie logique 5) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog5 (14.09)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	'	P
14.11	IndexSortLog6 (index sortie logique 6) La sortie logique 6 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog6 (14.12)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy, avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
14.12	NoBitSortLog6 (numéro bit sortie logique 6) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog6 (14.11)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	'	P
14.13	IndexSortLog7 (index sortie logique 7) La sortie logique 7 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog7 (14.14)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy, avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : N	-9999	9999	0	'	P
14.14	NoBitSortLog7 (numéro bit sortie logique 7) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog7 (14.13)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	'	P
14.15	IndexSortLog8 (index sortie logique 8) La sortie logique 8 est commandée par un bit sélectionnable (cf. <i>NoBitSortLog8 (14.16)</i>) de la source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy, avec : - = inversion sortie logique, xx = groupe et yy = numéro (index). Préréglage sortie logique 8 : commande EncContacteurLigne EtatRégCourant1 (6.03) bit 7 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	603	'	P
14.16	NoBitSortLog8 (numéro bit sortie logique 8) Numéro du bit du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortLog8 (14.15)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	7	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Pré- rég.	unité	C/P
Groupe 15	Sorties analogiques					
15.01	IndexSortAna1 (index sortie analogique 1) La sortie analogique 1 est commandée par une source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy , avec : - = sortie analogique négative, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
15.02	MotCmdeSortAna1 (mot de commande sortie analogique 1) La sortie analogique 1 peut être commandée avec ce paramètre en utilisant le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si <i>IndexSortAna1 (15.01)</i> est réglé sur « 0 ». Pour des détails, cf. <i>groupe 19 Stockage Données</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-32768	32767	0	'	P
15.03	ModeConverSrtAna1 (mode conversion sortie analogique 1) Paramètre de réglage de l'offset du signal de sortie analogique 1. 0 = ±10V Bipol sortie bipolaire -10 V à 10 V (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo sortie unipolaire 0 V à 10 V 2 = 2V-10V Unipo sortie unipolaire 2 V à 10 V 3 = 5V Offset offset de 5 V entre 0 V-10 V pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V entre 2 V-10 V pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	+10V Bipol	'	P
15.04	FiltreSortAna1 (temps filtrage sortie analogique 1) Paramètre de réglage du temps filtrage de la sortie analogique 1. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	P
15.05	EchelleSortAna1 (mise à l'échelle sortie analogique 1) 100 % du signal/paramètre sélectionné avec IndexSortAna1 (15.01) correspond à la tension réglée dans ce paramètre. Exemple : – Si la tension mini/maxi (±10 V) de la sortie analogique 1 doit correspondre à ±250 % de <i>RéfCoupleUtil (2.13)</i> , réglez : <i>IndexSortAna1 (15.01)</i> = 213, <i>ModeConverSrtAna1 (15.03)</i> = ±10V Bipol et <i>EchelleSortAna1 (15.05)</i> = 4000 mV Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	10000	mV	P
15.06	IndexSortAna2 (index sortie analogique 2) La sortie analogique 2 est commandée par une source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : -xxyy , avec : - = sortie analogique négative, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	P
15.07	MotCmdeSortAna2 (mot de commande sortie analogique 2) La sortie analogique 2 peut être commandée avec ce paramètre en utilisant le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si <i>IndexSortAna2 (15.06)</i> est réglé sur « 0 ». Pour des détails, cf. <i>groupe 19 Stockage Données</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-32768	32767	0	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Pré-rég.	unité	C/P
15.08	Mode ConvSortAna2 (mode conversion sortie analogique 2) Paramètre de réglage de l'offset du signal de sortie analogique 2. 0 = ±10V Bipol sortie bipolaire -10 V à 10 V (préréglage) 1 = 0V-10V Unipo sortie unipolaire 0 V à 10 V 2 = 2V-10V Unipo sortie unipolaire 2 V à 10 V 3 = 5V Offset offset de 5 V entre 0 V-10 V pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 4 = 6V Offset offset de 6 V entre 2 V-10 V pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	+10V Bipol	6V Offset	+10V Bipol	-	P
15.09	FiltreSortAna2 (temps filtrage sortie analogique 2) Paramètre du temps de filtrage de la sortie analogique 2. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	P
15.10	EchelleSortAna2 (mise à l'échelle sortie analogique 2) 100 % du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortAna2 (15.06)</i> correspond à la tension réglée dans ce paramètre. Facteur d'échelle : 1 == 1 mV Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	10000	mV	P
15.11	IndexSortAna3 (index sortie analogique 3) La sortie analogique 3 est commandée par une source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xyyy , avec : - = sortie analogique négative, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999			C
15.12	MotCmdeSortAna3 (mot de commande sortie analogique 3) La sortie analogique 3 peut être commandée avec ce paramètre en utilisant le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si <i>IndexSortAna3 (15.11)</i> est réglé sur « 0 ». Pour des détails, cf. <i>groupe 19 Stockage Données</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-32768	32767	0	'	C
15.13	ModeConvSortAna3 (mode conversion sortie analogique 3) Paramètre de réglage de l'offset du signal de sortie analogique 3. 0 = 0mA-20mA Unipo sortie unipolaire 0 mA à 20 mA 1 = 4mA-20mA Unipo sortie unipolaire 4 mA à 20 mA (préréglage) 2 = 10mA Offset offset de 10 mA entre 0 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 3 = 12mA Offset offset de 12 mA entre 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	4mA-20mA Unipo	12mA Offset	4mA-20mA Unipo	-	C
15.14	FiltreSortAna3 (temps filtrage sortie analogique 3) Paramètre de réglage du temps de filtrage de la sortie analogique 3. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
15.15	EchelleSortAna3 (mise à l'échelle sortie analogique 3) 100 % du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortAna3 (15.11)</i> correspond au courant réglé dans ce paramètre. Facteur d'échelle : 1000 == 1 mA Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	20	20	mA	C
15.16	IndexSortAna4 (index sortie analogique 4) La sortie analogique 4 est commandée par une source (signal/paramètre) sélectionnée avec ce paramètre. Le format est : - xyyy , avec : - = sortie analogique négative, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999			C
15.17	MotCmdeSortAna4 (mot de commande sortie analogique 4) La sortie analogique 4 peut être commandée avec ce paramètre en utilisant le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande si <i>IndexSortAna4 (15.17)</i> est réglé sur « 0 ». Pour des détails, cf. <i>groupe 19 Stockage Données</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-32768	32767	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Pré-rég.	unité	C/P
15.18	Mode ConvSortAna4 (mode conversion sortie analogique 4) Paramètre de réglage de l'offset du signal de sortie analogique 4. 0 = 0mA-20mA Unipo sortie unipolaire 0 mA à 20 mA 1 = 4mA-20mA Unipo sortie unipolaire 4 mA à 20 mA (préréglage) 2 = 10mA Offset offset de 10 mA entre 0 mA à 20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) 3 = 12mA Offset offset de 12 mA entre 4 mA-20 mA pour tests et signaux bipolaires (ex., couple, vitesse, etc.) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	4mA-20mA Unipo	12mA Offset	4mA-20mA Unipo	-	C
15.19	FiltreSortAna4 (temps filtrage sortie analogique 4) Paramètre de réglage du temps de filtrage de la sortie analogique 4 Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
15.20	EchelleSortAna4 (mise à l'échelle sortie analogique 4) 100 % du signal/paramètre sélectionné avec <i>IndexSortAna4 (15.16)</i> correspond au courant réglé dans ce paramètre. Facteur d'échelle : 1000 == 1 mA Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	20	20	mA	C
Groupe 16	Entrées configuration système					
16.01	Inutilisé					
16.02	VerrouParamètre (verrouillage paramètres) L'utilisateur peut verrouiller l'accès à tous les paramètres avec ce paramètre et <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> : - Pour verrouiller l'accès aux paramètres, réglez <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> à la valeur désirée et changez le réglage de <i>VerrouParamètre (16.02)</i> de Ouvert à Fermé. - Le déverrouillage n'est possible qu'en utilisant le code d'accès (valeur réglée lors du verrouillage). Pour déverrouiller l'accès aux paramètres, réglez le code d'accès dans <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> et changez le réglage de <i>VerrouParamètre (16.02)</i> de Fermé à Ouvert. Après verrouillage ou déverrouillage, la valeur réglée dans <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> passe automatiquement à « 0 » : 0 = Ouvert changement de paramètres possible (préréglage) 1 = Fermé changement de paramètres impossible Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Ouvert	Fermé	Ouvert	'	C
16.03	CodeAccèsSystème (code accès système) La valeur de ce paramètre est un nombre entre 1 et 30 000 qui verrouille l'accès à tous les paramètres avec <i>VerrouParamètre (16.02)</i> . Après réglage de Ouvert ou Fermé , <i>CodeAccèsSystème (16.03)</i> revient automatiquement à « 0 ». Attention : Notez le code d'accès pour ne pas l'oublier ! Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	0	30000	0	'	C
16.04	Verrouillage Local (verrouillage du mode local) La commande locale peut être désactivée en réglant la valeur de ce paramètre sur Verrouillé . Si ce paramètre est activé en commande locale, il prend effet après le passage suivant en commande à distance. Aucun code d'accès n'est requis pour modifier la valeur de ce paramètre. 0 = Débloqué commande locale débloquée (préréglage) 1 = Bloqué commande locale bloquée Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Débloqué	Bloqué	Débloqué	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
16.05	ModeChangeMacro (mode changement de macroprogramme) Ce paramètre permet de permuter entre Moteur1/2 (application multimoteur) ou les macroprogrammes Utilisat1/2 . 0 = Utilisat1/2 permutation entre macroprogrammes Utilisateur1 et Utilisateur2 (préréglage) 1 = Moteur1/2 permutation entre Moteur1 et Moteur2 , application multimoteur (pour paramètres moteur 2, cf. groupe 49) <i>ChangeParam (10.10)</i> sélectionne le signal logique qui active Moteur1/Utilisateur1 ou Moteur2/Utilisateur2 . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Utilisat1/2	Moteur1/2	Utilisat1/2	-	C
16.06	SauveParamAppl (sauvegarde/chargement paramètres et activation/désactivation programmes d'application) Les paramètres écrits de manière cyclique, ex., par un système de contrôle-commande, sont uniquement sauvegardés en mémoire RAM et non en mémoire Flash. Avec <i>SauveParamAppl (16.06)</i> , toutes les valeurs de paramétrage sont sauvegardées de la RAM dans la Flash. Ce paramètre sert également à sauvegarder/charger un jeu de paramètres dans/de la carte mémoire et à activer/désactiver des programmes d'application. 0 = Fait Paramètres sauvegardés ou fin de toutes les autres actions (préréglage) 1 = Sauvegarde Sauvegarde des paramètres en mémoire Flash 2 = SauvegCarMém Sauvegarde du jeu de paramètres de la carte de commande dans la carte mémoire 3 = ChargeCarMém Chargement du jeu de paramètres de la carte mémoire dans la carte de commande 4 = ActivPrgAppl programmes d'application activés 5 = DésactPrgAppl programmes d'application désactivés Au terme de chaque action (ex., sauvegarde, chargement, etc.), <i>SauveParamAppl (16.06)</i> revient sur Fait en 1 s maxi. N.B.1 : Cette fonction de sauvegarde doit être utilisée à bon escient ! N.B.2 : Les paramétrages modifiés avec la micro-console ou les outils PC de mise en service sont immédiatement sauvegardés en mémoire Flash. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	Fait	DésactPrgAppl	Fait	-	C
16.07	Inutilisé					
16.08	Inutilisé					
16.09	ListeParamètres (sélecteur liste paramètres) Paramètre de sélection des paramètres accessibles avec la micro-console (liste Partielle/Complète). 0 = Partielle liste de paramètres partielle (P) (préréglage) 1 = Complète liste de paramètres complète (C) N.B. : Ce paramètre est uniquement accessible avec la micro-console. DriveWindow et DriveWindow Light affichent uniquement la liste complète des paramètres. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Partielle	Complète	Partielle		P
16.10	Inutilisé					
16.11	RégTempsSystème (réglage temps système variateur) Le temps système peut être indiqué soit par le système de contrôle, soit par la micro console Facteur d'échelle : 1 == 1min Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	0	640	0	min	C
16.12	Inutilisé					
16.13	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
16.14	DébitLiaisonPC (configuration liaison des outils PC) Paramètre de sélection du débit sur la liaison série pour les outils PC de mise en service et de programmation d'application. 0 = 9600 9600 Baud 1 = 19200 19200 Baud 2 = 38400 38400 Baud (préréglage) 3 = réservé Après modification, la nouvelle valeur réglée dans ce paramètre est prise en compte à la mise sous tension suivante. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	9600	réservé	38400		C
Groupe 19	Stockage Données					
	Ce groupe comprend des paramètres non connectés utilisés à des fins de raccordement, d'essai et de mise en service. Exemple 1 : Une valeur peut être envoyée par le système de contrôle-commande au variateur via le groupe 90 ou 91 à chaque paramètre du groupe 19. Les paramètres du groupe 19 peuvent être lus avec la micro-console, des outils PC de mise en service, le programme Adaptatif et un programme d'application. SDCS-COM-8 / SDCS-CON-4 Exemple 2 : Le variateur peut envoyer une valeur à un système de contrôle-commande à partir de chaque paramètre du groupe 19 via le groupe 92 ou 93. Les paramètres du groupe 19 peuvent être directement réglés avec la micro-console, les outils PC de mise en service, le programme Adaptatif ou un programme d'application. SDCS-COM-8 / SDCS-CON-4 N.B. : Ce groupe de paramètres peut également être utilisé pour la lecture/écriture des E/S analogiques.					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
19.01	Données1 (registre de données 1) Registre de données 1 (cf. description ci-dessus). Ce registre sauvegarde les données : son contenu est uniquement sauvegardé lorsque le variateur est mis hors tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.02	Données2 (registre de données 2) Registre de données 2 (cf. description ci-dessus). Ce registre sauvegarde les données : son contenu est uniquement sauvegardé lorsque le variateur est mis hors tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.03	Données3 (registre de données 3) Registre de données 3 (cf. description ci-dessus). Ce registre sauvegarde les données : son contenu est uniquement sauvegardé lorsque le variateur est mis hors tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.04	Données4 (registre de données 4) Registre de données 4 (cf. description ci-dessus). Ce registre sauvegarde les données : son contenu est uniquement sauvegardé lorsque le variateur est mis hors tension. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.05	Données5 (registre de données 5) Registre de données 5 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.06	Données6 (registre de données 6) Registre de données 6 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.07	Données7 (registre de données 7) Registre de données 7 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.08	Données8 (registre de données 8) Registre de données 8 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.09	Données9 (registre de données 9) Registre de données 9 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.10	Données10 (registre de données 10) Registre de données 10 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.11	Données11 (registre de données 11) Registre de données 11 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
19.12	Données12 (registre de données 12) Registre de données 12 (cf. description ci-dessus) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
Groupe 20	Limites					
	Ce groupe de paramètres recense toutes les limites réglables par l'utilisateur.					
20.01	VitesseMiniMot1 (vitesse mini moteur 1) Limite de référence vitesse négative du moteur 1 en tr/min pour : – <i>RéfVitesse2</i> (2.01) – <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min N.B 1 : Ce paramètre doit être réglé entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrEchelleVit [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 7] est signalée. N.B.2 : <i>VitesseMiniMot1</i> (20.01) s'applique également à <i>RéfVitesse4</i> (2.18) pour éviter tout dépassement de limites de vitesse par <i>CorrecVitesse</i> (23.04). Pour autoriser des vitesses supérieures (ex., application d'enroulage), vous pouvez désactiver la limite de vitesse pour <i>RéfVitesse4</i> (2.18) avec le signal <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 4. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-1500	tr/min	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prég.	unité	C/P
20.02	VitesseMaxiMot1 (vitesse maxi moteur 1) Limite de référence de vitesse positive du moteur 1 en tr/min pour : – <i>RéfVitesse2</i> (2.01) – <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min N.B.1 : Ce paramètre doit être réglé entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrEchelleVit [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 7] est signalée. N.B.2 : <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02) s'applique également à <i>RéfVitesse4</i> (2.18) pour tout dépassement de limites de vitesse par <i>CorrecVitesse</i> (23.04). Pour autoriser des vitesses supérieures (ex., application d'enroulage), vous pouvez désactiver la limite de vitesse pour <i>RéfVitesse4</i> (2.18) avec le signal <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 4. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	1500	tr/min	P
20.03	LimVitesseNulle (limite de vitesse nulle) Lorsque la commande Marche disparaît [réglez <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3 à 0], le variateur s'arrête selon <i>TypeArrêt</i> (21.03). Dès que la vitesse réelle atteint la limite réglée dans <i>LimVitesseNulle</i> (20.03), le moteur s'arrête en roue libre, indépendamment du réglage de <i>TypeArrêt</i> (21.03). Les freins sont fermés. Tant que la vitesse réelle reste en deça de cette limite, VitNulle [<i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 11] est haut. N.B. : Si <i>Redémarrage</i> (21.10) = DémarrVitNul et si la commande de redémarrage est reçue avant d'atteindre la vitesse nulle, l'alarme A137 VitesseNonNul [<i>MotAlarme3</i> (9.08) bit 4] est signalée. Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1000	75	tr/min	P
20.04	Inutilisé					
20.05	CoupleMaxi (couple maxi) Limite de couple maxi (en % du couple nominal du moteur actif) pour le sélecteur <i>SélCoupleMaxiUtil</i> (20.18). N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	100	%	P
20.06	CoupleMini (couple mini) Limite de couple mini (en % du couple nominal moteur) pour le sélecteur <i>SélCoupleMiniUtil</i> (20.19). N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	0	-100	%	P
20.07	CoupleMaxiRégVit (couple maxi régulateur de vitesse) Limite de couple maxi (en % du couple nominal moteur) en sortie du régulateur de vitesse. – <i>RéfCouple2</i> (2.09) N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
20.08	CoupleMiniRégVit (couple mini régulateur de vitesse) Limite de couple mini (en % du couple nominal moteur) en sortie du régulateur de vitesse. – <i>RéfCouple2</i> (2.09) N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	0	-325%	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
20.09	LimMaxiRéfCple (couple maxi de la référence de couple A/B) Limite de couple maxi (en % du couple nominal moteur) pour les références externes : – <i>RéfCoupleA</i> (25.01) – <i>RéfCoupleB</i> (25.04) N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0.	325	325	%	C
20.10	LimMiniRéfCple (couple mini de la référence de couple A/B) Limite de couple mini (en % du couple nominal moteur) pour les références externes : – <i>RéfCoupleA</i> (25.01) – <i>RéfCoupleB</i> (25.04) N.B. : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	0	-325	%	C
20.11	Inutilisé					
20.12	LimCourPont1M1 (limite courant pont 1 moteur 1) Limite de courant pont 1 en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). En réglant ce paramètre sur 0 %, vous désactivez le pont 1. N.B.: La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	100	%	P
20.13	LimCourPont2M1 (limite courant pont 2 moteur 1) Limite de courant pont 2 en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). En réglant ce paramètre sur 0 %, vous désactivez le pont 2. N.B.1: La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. N.B.2: <i>LimCourPont2M1</i> (20.13) est réglée en interne sur 0 % si <i>TypeQuadrant</i> (4.15) = 2Q (variateur 2Q). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	0	-100	%	P
20.14	AlphalnduitMax (angle allumage maxi) Angle d'allumage maxi (α) en degrés. Facteur d'échelle : 1 == 1 deg Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	165	150	deg	C
20.15	AlphalnduitMin (angle allumage mini) Angle allumage mini (α) en degrés. Facteur d'échelle : 1 == 1 deg Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	165	15	deg	C
20.16	Inutilisé					
20.17	Inutilisé					
20.18	SélCoupleMaxiUtil (sélection couple maxi utilisé) Paramètre de sélection de <i>CoupleMaxiUtil</i> (2.22) : 0 = CpleMaxi2005 <i>CoupleMaxi</i> (20.05) (préréglage) 1 = EntAna1 entrée analogique 1 2 = EntAna2 entrée analogique 2 3 = EntAna3 entrée analogique 3 4 = EntAna4 entrée analogique 4 5 = EntAna5 entrée analogique 5 6 = EntAna6 entrée analogique 6 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	CpleMaxi	EntAna6	CpleMaxi	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
20.19	SéICoupleMiniUtil (sélection couple mini utilisé) Paramètre de sélection de <i>CoupleMiniUtil</i> (2.23) : 0 = CpleMini2006 <i>CoupleMini</i> (20.06) (préréglage) 1 = EntAna1 entrée analogique 1 2 = EntAna2 entrée analogique 2 3 = EntAna3 entrée analogique 3 4 = EntAna4 entrée analogique 4 5 = EntAna5 entrée analogique 5 6 = EntAna6 entrée analogique 6 7 = SortNég utilisation de la sortie négative de <i>SéICoupleMaxiUtil</i> (20.18) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ColeMini	SortNég	ColeMini	-	P
20.20	Inutilisé					
20.21	Inutilisé					
20.22	LimCpleGénérat (limite de couple mini et maxi mode générateur) Limite de couple mini et maxi (en % de couple nominal du moteur actif) uniquement en mode générateur. N.B.1 : La limite de couple utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., autres limites de couple, limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
Groupe 21	Démarrage/Arrêt					
21.01	Inutilisé					
21.02	ModeArrêt1 (mode arrêt 1) Paramètre de sélection du mode de décélération du moteur quand <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 0 Enc (ou Off1N) est mis à 0 : 0 = ArrêtRampe arrêt selon <i>TempsDécélérat1</i> (22.02) ou <i>TempsDécélérat2</i> (22.10) (préréglage) 1 = LimiteCouple arrêt sur la limite de couple active 2 = RoueLibre couple nul 3 = FreinageDyn freinage dynamique N.B.1 : Si <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 0 On et <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3 Marche sont mis à 0 (commandes Marche et On désactivées), simultanément ou presque simultanément, <i>ModeArrêt1</i> (21.02) et <i>TypeArrêt</i> (21.03) doivent avoir le même réglage. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ArrêtRampe	FreinageDyn	ArrêtRampe	'	P
21.03	TypeArrêt (type d'arrêt) Paramètre de sélection du mode de décélération du moteur quand <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3 Marche est mis à 0 : 0 = ArrêtRampe arrêt selon <i>TempsDécélérat1</i> (22.02) ou <i>TempsDécélérat2</i> (22.10) (préréglage) 1 = LimiteCouple arrêt par la limite de couple active 2 = RoueLibre couple nul 3 = FreinageDyn freinage dynamique N.B. : Si <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 0 On et <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3 Marche sont réglés sur bas (commandes Marche et On désactivées) simultanément ou presque simultanément, <i>ModeArrêt1</i> (21.02) et <i>TypeArrêt</i> (21.03) doivent avoir le même réglage. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ArrêtRampe	FreinageDyn	ArrêtRampe	'	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
21.04	TypeArrêtUrgenc (type d'arrêt d'urgence) Paramètre de sélection du mode de décélération du moteur lorsque <i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 2 Off3N (Arrêt d'urgence) est réglé sur bas : 0 = ArrêtRampe arrêt selon <i>RampArrêtUrgenc</i> (22.11) (préréglage) 1 = LimiteCouple arrêt par la limite de couple active 2 = RoueLibre couple nul 3 = FreinageDyn freinage dynamique Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ArrêtRampe	FreinageDyn	ArrêtRampe	-	P
21.05	DécMiniArrêtUrg (taux de décélération mini arrêt urgence) Lors d'un arrêt d'urgence, la décélération du variateur est supervisée. Cette supervision débute après réception par le variateur d'un ordre d'arrêt d'urgence et après la fin de la temporisation réglée au paramètre <i>TempoSurvDécél</i> (21.07). Si le variateur est incapable de décélérer dans la fenêtre définie aux paramètres <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) et <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06), il s'arrête en roue libre et <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 2 ArrUrg/RoueLibr est mis à 1 . N.B. : La supervision est désactivée si <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06) ou <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) à son préréglage usine. Facteur d'échelle : 1 == 1 tr/min/s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	18000	18000	tr/min/s	C
21.06	DécMaxiArrêtUrg (taux de décélération maxi arrêt urgence) Lors d'un arrêt d'urgence, la décélération du variateur est supervisée. Cette supervision débute après réception par le variateur d'un ordre d'arrêt d'urgence et après la fin de la temporisation réglée au paramètre <i>TempoSurvDécél</i> (21.07). Si le variateur est incapable de décélérer dans la fenêtre définie aux paramètres <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) et <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06), il s'arrête en roue libre et <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 2 ArrUrg/RoueLibr est mis à 1 . N.B. : La supervision est désactivée si <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06) ou <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) à son préréglage usine. Facteur d'échelle : 1 == 1 tr/min/s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	18000	18000	tr/min/s	C
21.07	TempoSurvDécél (temporisation de surveillance de décélération) Temporisation avant surveillance de décélération sur arrêt d'urgence. Cf. également <i>DécMiniArrêtUrg</i> (21.05) et <i>DécMaxiArrêtUrg</i> (21.06). Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	20	s	C
21.08	Inutilisé					
21.09	Inutilisé					
21.10	Redémarrage (mode de redémarrage) Paramètre de sélection du mode de redémarrage sur la réception de la commande Marche [<i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3] lors du freinage ou de l'arrêt en roue libre. 0 = DémarrVitNul redémarrage après que le moteur ait atteint la vitesse nulle [cf. <i>LimVitesseNulle</i> (20.03)]. Si la commande de redémarrage est donnée avant que la vitesse nulle ne soit atteinte, l'alarme A137 VitesseNonNul [<i>MotAlarme3</i> (9.08) bit 4] est signalée. 1 = DémarrAuVol démarrage du moteur à partir de sa vitesse réelle lorsque le variateur a été arrêté par ArrêtRampe , LimiteCouple ou RoueLibre . Le mode d'arrêt FreinageDyn n'est pas interrompu, le moteur s'arrêtera dès que la vitesse nulle est atteinte (préréglage) 2 = RepVolDyn réservé Attention : Si vous sélectionnez RepVolDyn , assurez-vous que l'appareillage (ex., l'interrupteur de la résistance de freinage) peut sectionner le courant. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	DémarrVitNul	DémarrAuVol	DémarrAuVol		C
21.11	Inutilisé					
21.12	Inutilisé					
21.13	Inutilisé					

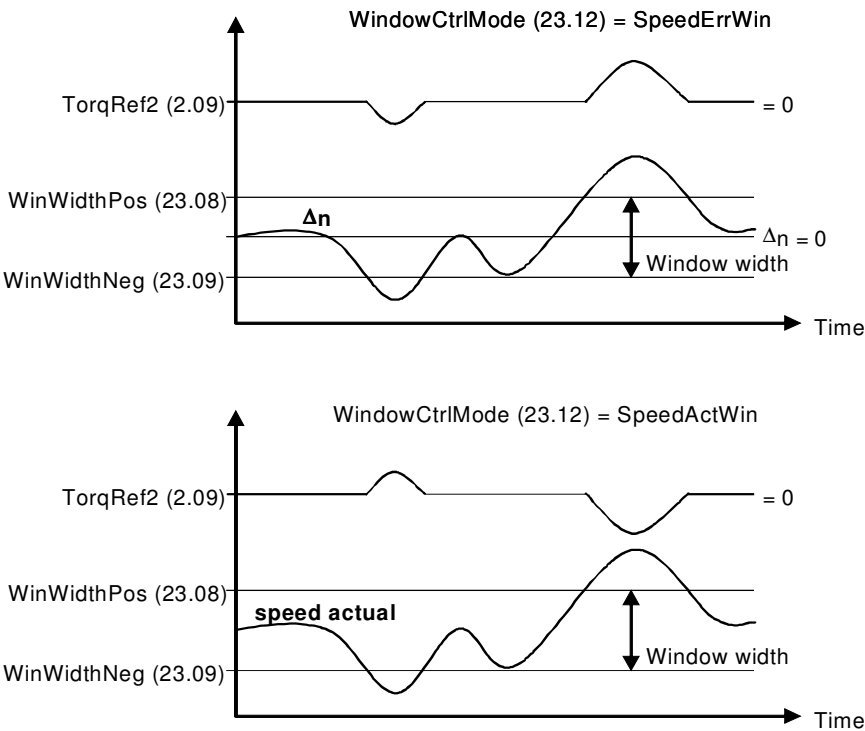
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
21.14	TempoVentilat (temporisation ventilateur) Lorsque le variateur est hors tension, [MCPUtilisé (7.04) bit 0 On = 0], les deux ventilateurs (moteur et convertisseur) ne doivent pas être mis hors tension avant la fin de la temporisation réglée au paramètre <i>TempoVentilat</i> (21.14). En cas de risque d'échauffement du moteur ou du convertisseur, la temporisation débute dès que la température a chuté sous la limite d'échauffement anormal. Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	30	s	C
21.15	Inutilisé					
21.16	ModeCdeContactP (mode commande contacteur principal) Ce paramètre détermine l'action sur réception des ordres On et Marche [MCPUtilisé (7.04) bits 0 et 3]: 0 = ON fermeture du contacteur principal, avec On = 1 (préréglage) 1 = ON+Marche fermeture du contacteur principal, avec On = Marche = 1 2 = ONDisjonctHT pour configuration avec disjoncteur HT c.a. (pour en savoir plus, cf. chap. XXXX) ; fonction en préparation Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ON	ONDisjonctHT	ON	'	C
21.17	Inutilisé					
21.18	SélChauffInduct (sélecteur du réchauffage par l'inducteur) Paramètre d'activation du réchauffage par l'inducteur des moteurs 1 et 2. 0 = NonSélection fonction de réchauffage par l'inducteur non sélectionnée (préréglage) 1 = ON réchauffage par l'inducteur activé, tant que : ON = 0 [MCPUtilisé (7.04) bit 0] et A.U RL = 1 [MCPUtilisé (7.04) bit 1, Arrêt d'urgence / roue libre] 2 = ONMarche réchauffage par l'inducteur activé tant que : Enc = 1, Marche = 0 [MCPUtilisé (7.04) bit 3] et A.U RL = 1 3 = MCA Bit12 réchauffage par l'inducteur activé tant que : MCA Bit12 = 1 [MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 12] et Marche = 0 4 = MCA Bit13 réchauffage par l'inducteur activé tant que : MCA Bit13 = 1 [MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 13] et Marche = 0 5 = MCA Bit14 réchauffage par l'inducteur activé tant que : MCA Bit14 = 1 [MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 14] et Marche = 0 6 = MCA Bit15 réchauffage par l'inducteur activé tant que : MCA Bit15 = 1 [MotCmdeAuxil1 (7.02) bit 15] et Marche = 0 N.B.1 : Les références de réchauffage par l'inducteur sont réglées aux paramètres <i>RéfRéChauffInduM1</i> (44.04) et <i>RéfRéChauffInduM2</i> (49.06). Le réchauffage par l'inducteur de chaque moteur peut être désactivé quand la référence correspondante est réglée sur zéro. Le courant nominal des excitations est réglé aux paramètres <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) et <i>CourNomExcitM2</i> (49.05). N.B.2 : Si l'excitation n'est pas connectée via un contacteur d'excitation séparé, les réglages pour le réchauffage par l'inducteur sont les suivants : – <i>ModeCdeContactP</i> (21.16) = ON – <i>SélRéChauffInduct</i> (21.18) = ONMarche Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	'	P
Groupe 22	Rampe vitesse					
22.01	TempsAccélérat1 (temps accélération 1) Temps mis par le variateur pour accélérer de la vitesse nulle à <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) : – Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) – <i>TempsAccélérat1</i> (22.01) est activé avec <i>SélectRampe2</i> (22.11) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	20	s	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
22.02	TempsDécélérat1 (temps décélération 1) Temps mis par le variateur pour décélérer de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) à la vitesse nulle : – Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) – <i>TempsDécélérat1</i> (22.02) est activé avec <i>SélectRampe2</i> (22.11) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300		s	P
22.03	EchelleTpsRampe (échelle temps rampe) Pour augmenter le temps de rampe, multipliez <i>TempsAccélérat1</i> (22.01) / <i>TempsAccélérat2</i> (22.09) et <i>TempsDécélérat1</i> (22.02) / <i>TempsDécélérat2</i> (22.10). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.1	100	1	'	C
22.04	RampArrêtUrgenc (rampe arrêt urgence) Temps mis par le variateur pour décélérer de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) à la vitesse nulle. Lorsque l'arrêt d'urgence est activé et <i>TypeArrêtUrgenc</i> (21.04) = ArrêtRampe . Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	3000	20	s	P
22.05	TpsRampeEnS (temps rampe en S) Temps de rampe en S de la référence vitesse. Cette fonction est contournée lors d'un arrêt d'urgence. Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	30	0	s	C
22.06	Inutilisé					
22.07	RampeChgRéfVite (rampe variable) Paramètre de réglage de la pente de la rampe de vitesse lors d'un changement de référence vitesse. Elle est uniquement active si ce paramètre ≠ 0. Il définit le temps de rampe de vitesse <i>t</i> pour le changement de référence vitesse <i>A</i> : <i>t</i> = temps de cycle du système de commande (ex., élaboration de la référence vitesse) <i>A</i> = changement de référence vitesse durant un temps de cycle <i>t</i> N.B. : Si le temps de cycle du système de commande pour la référence vitesse et <i>RampeChgRéfVite</i> (22.07) sont égaux, <i>RéfVitesse3</i> (2.02) sera linéaire. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	30000	0	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
22.08	EquilRampeVites (équilibrage référence rampe) La sortie de la rampe de vitesse peut être forcée à la valeur réglée dans ce paramètre. La fonction est activée en réglant <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 3 = 1. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C
22.09	TempsAccélérat2 (temps accélération 2) Temps mis par le variateur pour accélérer de la vitesse nulle à <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) : – Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) – Ce paramètre peut être activé avec <i>SélectRampe2</i> (22.11) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	20	s	C
22.10	TempsDécélérat2 (temps décélération 2) Temps mis par le variateur pour décélérer de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) à la vitesse nulle : – Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) – Ce paramètre peut être activé avec <i>SélectRampe2</i> (22.11) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	20	s	C

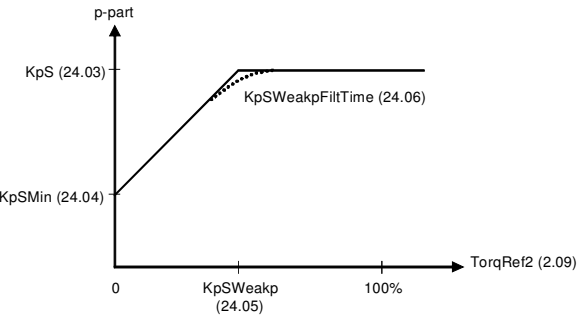
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
22.11	SélectRampe2 (sélection rampe 2) Paramètre de sélection des paramètres de rampe : 0 = SélAcc/Déc1 jeu de paramètres 1 [<i>TempsAccélérat1</i> (22.01) et <i>TempsDécélérat1</i> (22.02)] activés (préréglage) 1 = SélAcc/Déc2 jeu de paramètres 2 [<i>TempsAccélérat2</i> (22.09) et <i>TempsDécélérat2</i> (22.10)] activés 2 = NivVitesse Si $ RéfVitesse3 (2.02) \leq NiveauVitesse (50.10) $, alors le jeu de paramètres 1 est activé Si $ RéfVitesse3 (2.02) > NiveauVitesse (50.10) $, alors le jeu de paramètres 2 est activé 3 = EntLog1 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 4 = EntLog2 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 5 = EntLog3 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 6 = EntLog4 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 7 = EntLog5 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 8 = EntLog6 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 9 = EntLog7 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 10 = EntLog8 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 11 = EntLog9 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog10 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = EntLog11 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 14 = MCP Bit11 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 15 = MCP Bit12 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 16 = MCP Bit13 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 17 = MCP Bit14 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 18 = MCP Bit15 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 19 = MCA Bit12 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 20 = MCA Bit13 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 21 = MCA Bit14 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 22 = MCA Bit15 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	SélAcc/Déc1	MCA Bit15	SélAcc/Déc1	-	C
22.12	TempsAccélérJog (temps accélération jog) Temps mis par le variateur pour accélérer de la vitesse nulle à <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) en marche par impulsions (Jog). - En utilisant <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 8, la vitesse est réglée par le paramètre <i>VitesseFixe1</i> (23.02) - En utilisant <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 9, la vitesse est réglée par le paramètre <i>VitesseFixe2</i> (23.03) - Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	20	s	C

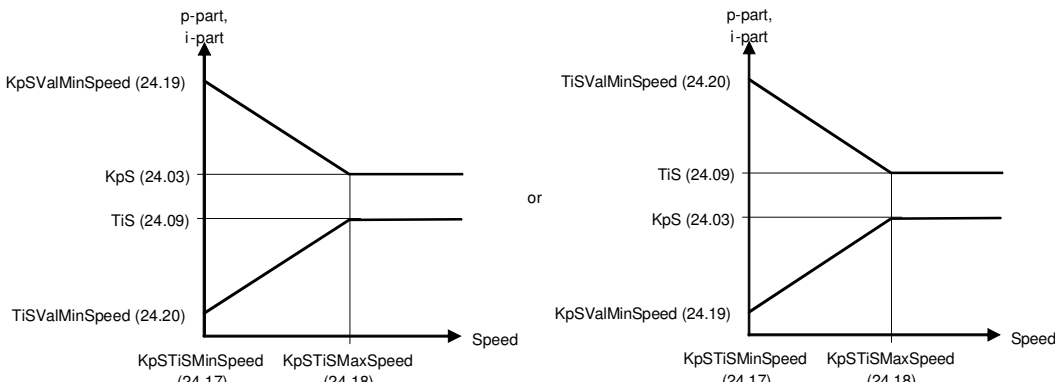
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P	
22.13	TempsDécélérJog (temps décélération jog) Temps mis par le variateur pour décélérer de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) à la vitesse nulle en marche par impulsions (Jog). - En utilisant <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 8, la vitesse est réglée par <i>VitesseFixe1</i> (23.02) - En utilisant <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 9, la vitesse est réglée par <i>VitesseFixe2</i> (23.03) - Pour augmenter le temps de rampe, utilisez <i>EchelleTpsRampe</i> (22.03) Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300		20	s	C
Groupe 23	Références vitesse						
	23.01	RéfVitesse (référence vitesse) Entrée de référence vitesse principale pour la régulation de vitesse du variateur. Peut être raccordée à <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) via : - <i>MultipRéfVites1</i> (11.02) et <i>SélRéf1</i> (11.03) ou - <i>MultipRéfVites2</i> (11.12) et <i>SélRéf2</i> (11.06) Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-10000	10000	0	tr/min	C
	23.02	VitesseFixe1 (vitesse fixe 1) Ce paramètre définit une référence vitesse constante et s'impose à <i>RéfVitesse2</i> (2.01) à l'entrée de la rampe de vitesse. Il peut être activé avec <i>MarchImpul Jog1</i> (10.17) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 8. Les temps de rampe sont réglés aux paramètres <i>TempsAccélérJog</i> (22.12) et <i>TempsDécélérJog</i> (22.13). Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C
	23.03	VitesseFixe2 (vitesse fixe 2) Ce paramètre définit une référence vitesse constante et s'impose à <i>RéfVitesse2</i> (2.01) à l'entrée de la rampe de vitesse. Il peut être activé avec <i>MarchImpul Jog2</i> (10.18) ou <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 9. Les temps de rampe sont réglés aux paramètres <i>TempsAccélérJog</i> (22.12) et <i>TempsDécélérJog</i> (22.13). Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C
	23.04	CorrecVitesse (correction de vitesse) La valeur de ce paramètre est ajoutée à la référence de rampe <i>RéfVitesse3</i> (2.02). Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min N.B.1 : Sachant que cet offset de vitesse est ajouté après la rampe de vitesse, il doit être réglé sur « 0 » avant d'arrêter le variateur. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-10000	10000	0	tr/min	C
	23.05	RépartitVitesse (répartition de vitesse) Facteur d'échelle <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17). S'applique en amont de la rampe de vitesse. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-400	400	100	%	C
	23.06	FiltErrVitesse1 (filtre pour Δn) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'erreur de vitesse (Δn) 1. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
	Principe de la fenêtre de régulation : La fonction de fenêtre de régulation sert à désactiver le régulateur de vitesse tant que l'erreur de vitesse (Δn) de la vitesse réelle reste dans la fenêtre définie aux paramètres <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) et <i>LargNegFenêtre</i> (23.09) pour permettre à la référence de couple externe [<i>RéfCouple1</i> (2.08)] d'agir directement sur le process. Si l'erreur de vitesse (Δn) de la vitesse réelle sort de la fenêtre définie, le régulateur de vitesse est activé. Cette fonction s'apparente donc à une protection contre les survitesses/sous-vitesses en mode de régulation de couple. 					
23.07	SélIntegrFenêtr (activation intégrateur de fenêtre) Paramètre d'activation/désactivation de l'intégrateur du régulateur de vitesse lorsque le mode fenêtre de régulation est activé : 0 = Désactivé intégrateur du régulateur de vitesse désactivé lorsque la fenêtre de régulation activée 1 = Activé Intégrateur du régulateur de vitesse activé lorsque la fenêtre de régulation est activée Pour activer la fenêtre de régulation, réglez <i>SélCouple</i> (26.01) = Add et <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 7 = 1. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Désactive	Active	Désactive	'	C
23.08	LargPosFenêtre (largeur de fenêtre positive) Limite de vitesse positive pour le mode fenêtre de régulation lorsque l'erreur de vitesse ($\Delta n = n_{ref} - n_{act}$) est positive. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C
23.09	LargNegFenêtre (largeur de fenêtre négative) Limite de vitesse négative pour le mode fenêtre de régulation lorsque l'erreur de vitesse ($\Delta n = n_{ref} - n_{act}$) est négative. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	0	tr/min	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
23.10	EchelonVitesse (échelon de vitesse) La valeur réglée dans ce paramètre s'ajoute à l'erreur de vitesse (Δn) sur l'entrée du régulateur de vitesse. Les valeurs mini et maxi données sont limitées par les paramètres <i>VitesseMiniMot1</i> (20.02) et <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02). Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min N.B.1 : Sachant que cet offset de vitesse est ajouté après la rampe de vitesse, il doit être réglé sur « 0 » avant d'arrêter le variateur. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-10000	10000	0	tr/min	C
23.11	FiltErrVitesse2 (2^{ème} filtre pour Δn) Paramètre de réglage du temps de filtrage de l'erreur de vitesse (Δn) 2. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
23.12	ModeFenêtRégul (mode fenêtre de régulation) Paramètre de réglage du mode fenêtre de régulation : 0 = FenêtErrVite fenêtre de régulation standard, l'erreur de vitesse (Δn) doit être dans la fenêtre définie par <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) et <i>LargNegFenêtre</i> (23.09) (préréglage) 1 = FenêtVitRéal la vitesse réelle doit être dans la fenêtre définie par <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) et <i>LargNegFenêtre</i> (23.09) Exemple 1 : Pour une fenêtre de 10 tr/min autour de l'erreur de vitesse (Δn), réglez : – <i>ModeFctFenêtre</i> (23.12) = FenêtErrVite – <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) = 5 tr/min et – <i>LargNegFenêtre</i> (23.09) = - 5 tr/min Exemple 2 : Pour une fenêtre de 500 tr/min à 1 000 tr/min autour de la vitesse réelle, réglez : – <i>ModeFctFenêtre</i> (23.12) = FenêtVitRéal – <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) = 1 000 tr/min et – <i>LargNegFenêtre</i> (23.09) = 500 tr/min Pour une fenêtre de -50 tr/min à 100 tr/min autour de la vitesse réelle, réglez : – <i>ModeFctFenêtre</i> (23.12) = FenêtVitRéal – <i>LargPosFenêtre</i> (23.08) = 100 tr/min et – <i>LargNegFenêtre</i> (23.09) = - 50 tr/min Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	FenêtErrVite	FenêtVitRéal	FenêtErrVite	-	C
23.13	RéfVitessAux (référence vitesse auxiliaire) Entrée de la référence vitesse auxiliaire pour la régulation de vitesse du variateur. Peut être raccordée à <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) via : – <i>MultipRéfVites1</i> (11.02) et <i>SélRéf1</i> (11.03) ou – <i>MultipRéfVites2</i> (11.12) et <i>SélRéf2</i> (11.06) Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-10000	10000	0	tr/min	C
23.14	Inutilisé					
23.15	RéfVitessDirect (référence vitesse directe) L'entrée de référence vitesse directe est raccordée à <i>RéfVitesse3</i> (2.02) au moyen de <i>MotCmdeAuxil12</i> (7.03) bit 10 = 1 et remplace la sortie de rampe de vitesse. Valeur limitée en interne entre - (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min N.B.1 : Sachant que cet offset de vitesse est ajouté après la rampe de vitesse, il doit être réglé sur « 0 » avant d'arrêter le variateur. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-10000	10000	0	tr/min	C
23.16	EchelleRéfVites (mise à l'échelle référence vitesse) Mise à l'échelle de la référence vitesse. S'applique en aval de la rampe de vitesse. Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-100	100	1	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
Groupe 24	Régulation vitesse					
	Le régulateur de vitesse est un régulateur PID dont l'algorithme est : $T_{ref(s)} = KpS * \left(n_{ref(s)} - n_{act(s)} \right) * \left(1 + \frac{1}{sTiS} + \frac{sTD}{sTF + 1} \right) * \frac{100\% * T_n}{(2.29)}$ Avec : T_{ref} = référence couple KpS = gain proportionnel [<i>GainRégulVitess</i> (24.03)] N_{ref} = référence vitesse N_{act} = vitesse réelle TiS = temps d'intégration [<i>IntégrRégVitess</i> (24.09)] TD = temps de dérivée [<i>DérivRégulVites</i> (24.12)] TF = temps de filtrage de dérivée [<i>TpsFiltDérivRV</i> (24.13)] T_n = couple nominal moteur (2.29) = mise à l'échelle vitesse réelle utilisée [<i>FormatVitesUtil</i> (2.29)]					
24.01	Inutilisé					
24.02	Statisme (taux de statisme) Paramètre de réglage de la réduction de vitesse du fait des caractéristiques de charge. Le résultat est une réduction de vitesse en % de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). Exemple : Si <i>Statisme</i> (24.02) = 3 % et <i>IntégrRéfCouple</i> (2.05) = 100 % (couple nominal moteur), la vitesse réelle est réduite de 3 % de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	0	%	C
24.03	GainRégulVitess (gain proportionnel régulateur de vitesse) Le gain proportionnel du régulateur de vitesse est activé avec <i>SélParam2</i> (24.29). Exemple : Le régulateur produit 15 % du couple nominal moteur avec <i>GainRégulVitess</i> (24.03) = 3 si l'erreur de vitesse (Δn) représente 5 % de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	5	'	P

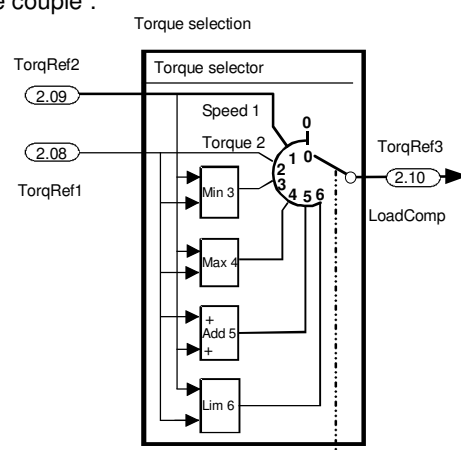
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
	Gain proportionnel en fonction de la charge :  Le gain proportionnel adaptatif du régulateur de vitesse sert à lisser les à-coups provoqués par les charges faibles et les jeux mécaniques. Un filtrage modéré de l'erreur de vitesse (Δn) ne suffit pas à optimiser le réglage du variateur. Ce gain s'applique aux couples négatif et positif.					
24.04	GainMiniRégVite (gain minimum régulateur de vitesse) Ce paramètre définit le gain proportionnel lorsque la sortie du régulateur de vitesse [<i>RéfCouple2</i> (2.09)] est nulle. Sa valeur de réglage ne peut être supérieure à <i>GainRégulVitess</i> (24.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	(24.03)	0	-	C
24.05	AugmGainRégVi (augmentation du gain proportionnel du régulateur de vitesse) Sortie du régulateur de vitesse [<i>RéfCouple2</i> (2.09)], en % du couple nominal du moteur actif, où le gain équivaut à <i>GainRégulVitess</i> (24.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	0	%	C
24.06	TpFiltAugmGain (temps de filtrage augmentation du gain proportionnel du régulateur de vitesse) Paramètre de réglage du temps de filtrage pour lisser le rythme de variation du gain proportionnel. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	100	ms	C
24.07	Inutilisé					
24.08	Inutilisé					
24.09	IntégrRégVitess (temps d'intégration du régulateur de vitesse) Le temps d'intégration du régulateur de vitesse peut être activé avec <i>SélParam2</i> (24.29). Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur de vitesse pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % du couple nominal moteur avec <i>GainRégulVitess</i> (24.03) = 3, si l'erreur de vitesse (Δn) équivaut à 5 % de <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). Dans ce cas et si <i>IntégrRégVitess</i> (24.09) = 300 ms, alors : – Le régulateur produit 30 % du couple nominal moteur si l'erreur de vitesse (Δn) est constante après 300 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez l'action intégrale du régulateur de vitesse et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	2500	ms	P
24.10	VallnitIntégrRV (valeur initiale du temps d'intégration du régulateur de vitesse) Valeur initiale de l'intégrateur du régulateur de vitesse en % du couple nominal du moteur actif. L'intégrateur est réglé dès que <i>PrêtàFonctionner</i> [<i>MotEtatPrincip</i> (8.01)] est activé. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	325	0	%	C
24.11	RéfEquilibrage (référence équilibrage) Valeur externe en % du couple nominal du moteur actif. La sortie du régulateur de vitesse est forcée à la valeur de ce paramètre lorsque <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 8 = 1. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	325	0	%	C
24.12	DérivRégulVites (action dérivée du régulateur de vitesse) Paramètre de réglage du temps de dérivée du régulateur de vitesse. Réglage du temps dérivée de l'erreur de vitesse. Le régulateur de vitesse fonctionne en régulateur PI si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
24.13	TpsFiltDérivRV (temps de filtrage de l'action dérivée du régulateur de vitesse) Paramètre de réglage du temps de filtrage de la dérivée. Facteur d'échelle : 1== 1 ms Type :Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	8	ms	C
24.14	DérivCompAccél (temps de dérivée de la compensation d'accélération) Ce paramètre sert à compenser l'inertie en ajoutant la valeur dérivée et pondérée de <i>RéfVitesse4</i> (2.18) à la sortie du régulateur de vitesse. La compensation d'accélération est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Exemple : La valeur de ce paramètre équivaut au temps nécessaire pour accélérer le variateur jusqu'à <i>FormatVitesUtil</i> (2.29) au couple nominal moteur. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type :Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1000	0	s	C
24.15	TpsFiltCompAccél (temps de filtrage de la compensation d'accélération) Paramètre de réglage du temps de filtrage de la compensation d'accélération. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type :Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	8	ms	C
24.16	Inutilisé					
	Gain proportionnel pour l'adaptation de la vitesse et temps d'intégration :  Pour certaines applications, il peut être utile d'augmenter/diminuer le gain proportionnel [<i>GainRégulVitess</i> (24.03)] ainsi que le temps d'intégration [<i>IntégrRégVitess</i> (24.09)] aux basses vitesses pour améliorer les performances du régulateur de vitesse. L'augmentation et la diminution linéaires de ces paramètres débutent à <i>VitMaxiPIRégVit</i> (24.18) et s'achèvent à <i>VitMiniPIRégVit</i> (24.17) avec <i>ValGainVitMini</i> (24.19) et <i>ValIntégVitMini</i> (24.20). L'adaptation de vitesse s'applique aux vitesses positives et négatives.					
24.17	VitMiniPIRégVit (vitesse mini action proportionnelle/intégrale du régulateur de vitesse) Limite de vitesse sous laquelle le gain proportionnel et le temps d'intégration sont définis par <i>ValGainVitMini</i> (24.19) et <i>ValIntégVitMini</i> (24.20). Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type :Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	(24.18)	0	tr/min	C
24.18	VitMaxiPIRégVit (vitesse maxi action proportionnelle/intégrale du régulateur de vitesse) Limite de vitesse au-dessus de laquelle le gain proportionnel et le temps d'intégration deviennent constants et sont définis par <i>GainRégulVitess</i> (24.03) et <i>IntégrRégVitess</i> (24.09). Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type :Entier non signé Sauvegardé : Oui	(24.17)	10000	0	tr/min	C
24.19	ValGainVitMini (valeur du gain proportionnel du régulateur de vitesse à la vitesse mini) Paramètre de réglage du % de gain proportionnel à la vitesse définie par <i>VitMiniPIRégVit</i> (24.17). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type :Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	500	100	%	C
24.20	ValIntégVitMini (valeur de l'action intégrale du régulateur de vitesse à la vitesse mini) Paramètre de réglage du % de temps d'intégration à la vitesse définie par <i>VitMiniPIRégVit</i> (24.17). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type :Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	500	100	%	C

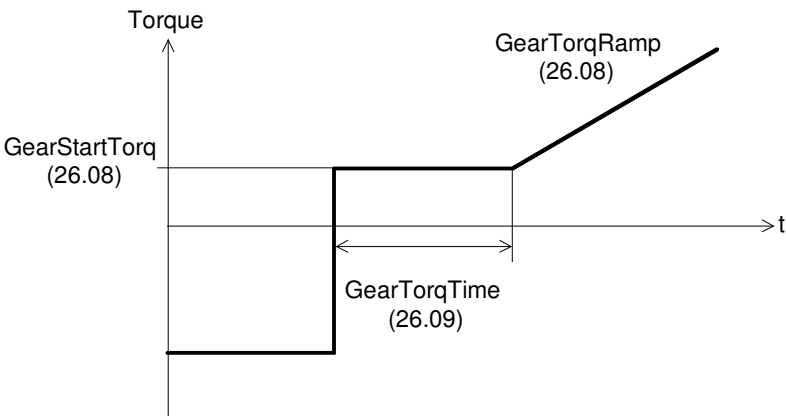
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
24.21	FiltFRFréqNulle (filtre des fréquences de résonance, fréquence nulle) Paramètre de réglage de la fréquence nulle. Le filtre est placé en entrée du régulateur de vitesse. Facteur d'échelle : 10 == 1 Hz Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	150	45	Hz	C
24.22	FiltFRAmortNull (filtre des fréquences de résonance, amortissement nul) Paramètre de réglage de l'amortissement nul. Facteur d'échelle : 1000 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-1	1	0		C
24.23	FiltFRFréqPôle (filtre des fréquences de résonance, fréquence polaire) Paramètre de réglage de la fréquence polaire. Le filtre est placé en entrée du régulateur de vitesse. Facteur d'échelle : 10 == 1 Hz Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	150	40	Hz	C
24.24	FiltFRAmortPôle (filtre des fréquences de résonance, amortissement polaire) Paramètre de réglage de l'amortissement polaire. Facteur d'échelle : 1000 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1	0.25		C
24.25	EchelErrVitesse (mise à l'échelle Δn) Paramètre de réglage du facteur d'échelle de l'erreur de vitesse (Δn). Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	400	100	%	C
24.26	Inutilisé					
24.27	GainRégulVites2 (2^{ème} gain proportionnel du régulateur de vitesse) Le 2 ^{ème} gain proportionnel du régulateur de vitesse peut être activé avec <i>SélParam2</i> (24.29). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	5	-	C
24.28	IntégrRégVites2 (2^{ème} temps d'intégration du régulateur de vitesse) Le 2 ^{ème} temps d'intégration du régulateur de vitesse peut être activé avec <i>SélParam2</i> (24.29). Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	2500	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
24.29	SélParam2 (sélecteur jeu de paramètres 2 du régulateur de vitesse) Paramètre de sélection du jeu de paramètres du régulateur de vitesse : 0 = JeuParam1 jeu de paramètres 1 [<i>GainRégulVitess (24.03)</i> et <i>IntégrRégVitess (24.09)</i>] activé (préréglage) 1 = JeuParam2 jeu de paramètres 2 [<i>GainRégulVites2 (24.27)</i> et <i>IntégrRégVitess2 (24.28)</i>] activé 2 = NivVitesse Si $ VitesseMoteur (1.04) \leq NiveauVitesse (50.10) $, alors le jeu de paramètres 1 est activé Si $ VitesseMoteur (1.04) > NiveauVitesse (50.10) $, alors le jeu de paramètres 2 est activé 3 = ErrVitesse Si $ ErrVitesseNég (2.03) \leq NiveauVitesse (50.10) $, alors le jeu de paramètres 1 est activé Si $ ErrVitesseNég (2.03) > NiveauVitesse (50.10) $, alors le jeu de paramètres 2 est activé 4 = EntLog1 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 5 = EntLog2 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 6 = EntLog3 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 7 = EntLog4 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 8 = EntLog5 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 9 = EntLog6 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 10 = EntLog7 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 11 = EntLog8 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé 12 = EntLog9 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = EntLog10 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 14 = EntLog11 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 15 = MCP Bit11 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 11 16 = MCP Bit12 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 12 17 = MCP Bit13 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 13 18 = MCP Bit14 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 14 19 = MCP Bit15 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> bit 15 20 = MCA Bit12 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 12 21 = MCA Bit13 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 13 22 = MCA Bit14 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 14 23 = MCA Bit15 0 = jeu de paramètres 1 activé, 1 = jeu de paramètres 2 activé, <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bit 15 N.B.1 : Les paramètres d'adaptation en fonction de la vitesse et de la charge s'appliquent quel que soit le jeu de paramètres sélectionné. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	JeuParam1	MCA Bit15	JeuParam1		C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
Groupe 25	Référence couple					
25.01	RéfCoupleA (référence couple A) Référence couple externe en % du couple nominal du moteur actif. La valeur de ce paramètre peut être mise à l'échelle avec <i>RépartitCharge</i> (25.03). N.B. : <i>RéfCoupleA</i> (25.01) ne s'applique que si <i>SélRéfCoupleA</i> (25.10) = RéfCoupleA . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-325	325	0	%	C
25.02	TpsFiltRéfCpleA (temps filtrage référence couple A) Temps de filtrage de la valeur <i>RéfCoupleA</i> (25.01) Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	10000	0	ms	C
25.03	RépartitCharge (répartition de charge) Facteur d'échelle de la valeur <i>RéfCoupleA</i> (25.01). Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-400	400	100	%	C
25.04	RéfCoupleB (référence couple B) Référence couple externe en % du couple nominal du moteur actif. Une rampe est appliquée à la valeur de ce paramètre par <i>TpsMontéeCouple</i> (25.05) et <i>TpsDescenCouple</i> (25.06). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-325	325	0	%	C
25.05	TpsMontéeCouple (temps montée couple) Temps de rampe pour passer de 0 % à 100 % du couple nominal du moteur actif, pour <i>RéfCoupleB</i> (25.04). Facteur d'échelle : 100 = 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	120	0	s	C
25.06	TpsDescenCouple (temps descente couple) Temps de rampe pour passer de 100 % à 0 % du couple nominal du moteur actif, pour <i>RéfCoupleB</i> (25.04). Facteur d'échelle : 100 = 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	120	0	s	C
25.07	Inutilisé					
25.08	Inutilisé					
25.09	Inutilisé					
25.10	SélRéfCoupleA (sélection référence couple A) Paramètre de sélection pour <i>RéfCoupleExtern</i> (2.24) : 0 = RéfCpleA2501 <i>RéfCoupleA</i> (25.01) (préréglage) 1 = EntAna1 entrée analogique EA1 2 = EntAna2 entrée analogique EA2 3 = EntAna3 entrée analogique EA3 4 = EntAna4 entrée analogique EA4 5 = EntAna5 entrée analogique EA5 6 = EntAna6 entrée analogique EA6 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	RéfCpleA2501	EntAna6	RéfCpleA2501	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P	
Groupe 26	Traitement référence couple						
26.01	SélCouple (sélection couple) Paramètre de sélection de la référence de couple 0 = Zéro pas de régulation, référence couple = 0 1 = Vitesse régulation vitesse (préréglage) 2 = Couple régulation couple 3 = Minimum régulation mini : mini [RéfCouple1 (2.08), RéfCouple2 (2.09)] 4 = Maximum régulation maxi : maxi [RéfCouple1 (2.08), RéfCouple2 (2.09)] 5 = Add régulation additionnelle : RéfCouple1 (2.08) + RéfCouple2 (2.09) utilisées pour la fenêtre de régulation 6 = Limitation régulation avec limitation : RéfCouple1 (2.08) limite RéfCouple2 (2.09). Si RéfCouple1 (2.08) = 50 %, alors RéfCouple2 (2.09) est limité à ± 50 %. La sortie du sélecteur de référence couple est RéfCouple3 (2.10). N.B.1 : SélCouple (26.01) s'applique uniquement si ModeMultiCouple (26.04) = SélCouple. N.B.2 : Si MCPUtilisé (7.04) bit 2 A.U (ou arrêt d'urgence) est mis à 0 et si TypeArrêtUrgenc (21.04) = ArrêtRampe ou LimiteCouple, le sélecteur de couple est automatiquement réglé sur Vitesse. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Zéro		Limitation	Vitesse	-	C
26.02	CompensatCharge (compensation charge) Compensation de charge (en % du couple nominal du moteur actif) ajoutée à RéfCouple3 (2.10). La somme de RéfCouple3 (2.10) et CompensatCharge (26.02) donne RéfCouple4 (2.11). N.B. : Sachant que cet offset de couple est ajouté, il doit être réglé sur zéro avant d'arrêter le variateur. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	325	0	%		C
26.03	Inutilisé						
	Fonction multiplexeur de couple : 						

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
26.04	ModeMultiCouple (mode multiplexeur couple) Paramètre de sélection du double mode de fonctionnement. La permutation d'un mode à l'autre étant réalisée par <i>MultiplCouple</i> (26.05). Valeurs de réglage : 0 = SéICple2601 le mode de fonctionnement dépend de <i>SéICouple</i> (26.01) (préréglage) 1 = Vitesse/Cple le mode de fonctionnement dépend de <i>MultiplCouple</i> (26.05) : - entrée logique = 0 ⇒ régulation vitesse (1) - entrée logique = 1 ⇒ régulation couple (2) 2 = Vitesse/Mini le mode de fonctionnement dépend de <i>MultiplCouple</i> (26.05) : - entrée logique = 0 ⇒ régulation vitesse (1) - entrée logique = 1 ⇒ régulation mini (3) 3 = Vitesse/Maxi le mode de fonctionnement dépend de <i>MultiplCouple</i> (26.05) : - entrée logique = 0 ⇒ régulation vitesse (1) - entrée logique = 1 ⇒ régulation maxi (4) 4 = Vitesse/Lim le mode de fonctionnement dépend de <i>MultiplCouple</i> (26.05) : - entrée logique = 0 ⇒ régulation vitesse (1) - entrée logique = 1 ⇒ régulation limite (6) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	SéICple2601	Vitesse/Lim	SéICple2601	-	C
26.05	MultiplCouple (multiplexeur couple) Paramètre de sélection de l'entrée logique de permutation entre les deux modes de fonctionnement sélectionnés avec <i>ModeMultiCouple</i> (26.04). Valeurs de réglage : 0 = NonSélection le mode de fonctionnement dépend de <i>SéICouple</i> (26.01) (préréglage) 1 = EntLog1 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 2 = EntLog2 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 3 = EntLog3 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 4 = EntLog4 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 5 = EntLog5 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 6 = EntLog6 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 7 = EntLog7 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 8 = EntLog8 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04) 9 = EntLog9 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 0 = régulation vitesse, 1 = dépend de <i>ModeMultiCouple</i> (26.04), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	C
26.06	Inutilisé					
26.07	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
26.08	CpleDémarRéduct (couple démarrage réducteur) Compensation du jeu du réducteur Ce paramètre règle la limite de couple réduite (en % du couple nominal du moteur actif) utilisée après un changement de sens de couple. La limite de couple est réduite pendant le temps défini au paramètre <i>TpsCoupleRéduct</i> (26.09).  Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
26.09	TpsCoupleRéduct (temps couple réducteur) Fonction de compensation du jeu du réducteur : Lors du changement de sens de couple, la limite de couple est réduite pendant le temps réglé dans ce paramètre. Facteur d'échelle : 1 = 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	100	ms	C
26.10	RampeCpleRéduct (rampe couple réducteur) Fonction de compensation du jeu du réducteur : Lors du changement de sens de couple, la limite de couple est réduite pendant le temps réglé au paramètre <i>TpsCoupleRéduct</i> (26.09). Après ce temps, la limite de couple est augmentée jusqu'à sa valeur normale, conformément au réglage de ce paramètre qui définit le temps de rampe pour passer du couple nul au couple nominal du moteur actif. Facteur d'échelle : 1 = 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
26.11	Inutilisé					
26.12	Inutilisé					
26.13	Inutilisé					
26.14	Inutilisé					
26.15	CorrectCouple (correction couple) Valeur de correction du couple en % du couple nominal du moteur actif : 0 = NonSélection fonction de correction de couple non sélectionnée (préréglage) 1 = EntAna1 correction de couple via EA1 (EA rapide) 2 = EntAna2 correction de couple via EA2 (EA rapide) 3 = EntAna3 correction de couple via EA3 4 = EntAna4 correction de couple via EA4 5 = EntAna5 correction de couple via EA5 6 = EntAna6 correction de couple via EA6 N.B.1 : Avec le réglage EntAna3 , EA3 est connectée à <i>CorrectCouple</i> (2.14) et est donc ajoutée à <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13). N.B.2 : Sachant que cet offset de couple est ajouté, il doit être réglé sur zéro avant d'arrêter le variateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntAna6	NonSélection	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 30	Fonctions défaut					
30.01	TpsBlocageRotor (temps blocage) Définition du temps de blocage du rotor entre <i>VitBlocageRotor (30.02)</i> et <i>CpleBlocagRotor (30.03)</i> . En cas de déclenchement de la protection contre le blocage rotor, le variateur déclenche sur défaut F531 BlocagMoteur [<i>MotDéfaut2 (9.02)</i> bit 14]. La protection contre le blocage rotor est inactive si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	200		s	P
30.02	VitBlocageRotor (vitesse blocage) Limite de vitesse réelle utilisée pour la protection contre le blocage rotor. Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1000		tr/min	P
30.03	CpleBlocagRotor (couple blocage) Limite de couple réelle utilisée pour la protection contre le blocage rotor. Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	75	%	P
30.04	Inutilisé					
30.05	SélDétCourRésid (sélecteur détection courant résiduel) Le variateur déclenche sur défaut F505 DétecCourRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 4] si le courant de terre franchit la valeur <i>LimDétCourRésid (30.06)</i> pendant la temporisation réglée dans <i>TempoDétCourRés (30.07)</i> : 0 = NonSélection Fonction de détection courant résiduel non sélectionnée (préréglage) 1 = EntAna4 Courant de terre mesuré par un capteur de différence de courant associé à EA4 (X3:11 et X3:12) sur la carte SDCS-IOB-3. 2 = EntLog1 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 3 = EntLog2 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 4 = EntLog3 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 5 = EntLog4 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 6 = EntLog5 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 7 = EntLog6 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 8 = EntLog7 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 9 = EntLog8 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). 10 = EntLog9 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog10 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog11 Courant de terre mesuré par un dispositif externe (ex., relais Bender). Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques N.B. : Si ce paramètre est raccordé à une entrée logique, seul le paramètre <i>TempoDétCourRés (30.06)</i> s'applique. La limite de déclenchement <i>LimDétCourRésid (30.05)</i> est réglée en fonction du dispositif externe. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog11	NonSélection	-	C
30.06	LimDétCourRésid (limite détection courant résiduel) Limite de déclenchement sur détection de courant résiduel. Si <i>SélDétCourRésid (30.05)</i> est raccordé à une entrée logique, ce paramètre est désactivé car la limite est fonction du dispositif externe. Facteur d'échelle : 10 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	20	4	A	C
30.07	TempoDétCourRés (temporisation détection courant résiduel) Temporisation de signalisation du défaut F505 DétecCourRés [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i>]. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	10	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
30.08	NivSurtensIndui (niveau surtension induit) Le variateur déclenche sur défaut F503 SurTensIndui [MotDéfaut1 (9.01) bit 2] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02)). Exemple : Si <i>TensionNomMot1</i> (99.02) = 525 V et <i>NivSurtensIndui</i> (30.08) = 120 %, le variateur déclenche sur défaut de tension d'induit > 630 V. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	20	500	120	%	P
30.09	NivSurtintensInd (niveau surintensité induit) Le variateur déclenche sur défaut F502 SurtintensInd [MotDéfaut1 (9.01) bit 1] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)). Exemple : Si <i>CourantNomMot1</i> (99.03) = 850 A et <i>NivSurtintensInd</i> (30.09) = 250 %, le variateur déclenche sur défaut d'intensité d'induit > 2125 A. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	20	400	250	%	P
30.10	MontMaxCourInd (montée maxi courant induit) Le variateur déclenche sur défaut F539 MontCourRapi [MotDéfaut3 (9.03) bit 6] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03) par ms). N.B. : Ce déclenchement entraîne l'ouverture du contacteur principal et du disjoncteur continu , si présent. Facteur d'échelle : 100 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%/ms	C
30.11	Inutilisé					
30.12	DéfExcitMiniM1 (défaut excitation mini moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F541 SousIntExcM1 [MotDéfaut3 (9.03) bit 8] lorsque le courant descend en dessous de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11)) après fin de la temporisation réglée à <i>TempoDéfMiniExc</i> (45.18). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	50	%	C
30.13	NivSurtintExcM1 (niveau surintensité excitation moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F515 SurtintExcM1 [MotDéfaut1 (9.01) bit 14] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11)). La fonction de défaut de surintensité d'excitation est désactivée si ce paramètre est réglé sur 135 %. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	135	125	%	C
30.14	NivSurvMesVites (niveau de surveillance mesure vitesse) Le variateur réagit conformément au paramètre <i>SéIDéfMesVitess</i> (30.17) si la mesure de vitesse [<i>VitesseCodeur</i> (1.03) ou <i>VitesseTachy</i> (1.05)] est inférieure à <i>NivSurvMesVites</i> (30.14) alors que la FEM mesurée dépasse <i>NivSurvMesFEM</i> (30.15). Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767/20 000 tr/min Exemple : Si <i>NivSurvMesVites</i> (30.14) = 15 tr/min et <i>NivSurvMesFEM</i> (30.15) = 50 V, le variateur déclenche lorsque la FEM est > 50 V si la mesure de vitesse est ≤ 15 tr/min. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	15	tr/min	C
30.15	NivSurvMesFEM (niveau de surveillance mesure FEM) La fonction de surveillance de mesure de vitesse est activée lorsque la FEM mesurée dépasse la valeur de ce paramètre. Cf. également <i>NivSurvMesVites</i> (30.14). Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	2000	50	V	C
30.16	SurvitesseMot1 (survitesse moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F532 SurvitesseMot [MotDéfaut2 (9.02) bit 15] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre. Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767/20 000 tr/min N.B. : La valeur de ce paramètre est également utilisée pour régler la dynamo tachymétrique. L'alarme A115 AlmValTachy [MotAlarme1 (9.06) bit 15] est signalée pendant 10 s si cette valeur est modifiée, obligeant à un nouveau réglage de <i>RéglageTachyM1</i> (50.12) ou <i>UTachyM1Vit1000</i> (50.13) possible avec <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégFinTachy . Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	1800	tr/min	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
30.17	SéIDéfMesVitess (sélection défaut mesure vitesse) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de problème de mesure de vitesse : 0 = NonSélection fonction non sélectionnée 1 = Défaut le variateur déclenche sur défaut F522 MesureVitesse [MotDéfaut2 (9.02) bit 5] conformément à SéIDéfMesVitess (30.36) (préréglage) 2 = FEM/Défaut la mesure de vitesse passe en régulation FEM, le variateur s'arrête sur RampArrêtUrgenc (22.11) et déclenche sur défaut F522 MesureVitesse [MotDéfaut2 (9.02) bit 5]. 3 = FEM/Alarme la mesure de vitesse passe en régulation FEM et l'alarme A125 MesureVitesse [MotAlarme2 (9.07) bit 8] est signalée. N.B. : Si la vitesse réelle du variateur se situe dans la zone de défluxage, ce paramètre réagit comme s'il était réglé sur Défaut, sauf si réglé sur NonSélection. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	FEM/Alarme	Défaut	-	C
30.18	SéIOndulCourant (sélection ondulation courant) Paramètre de sélection de la réaction du variateur lorsque la valeur LimOndulCourant (30.19) est atteinte 0 = NonSélection fonction non sélectionnée 1 = Défaut le variateur déclenche sur défaut F517 OndulCourInd [MotDéfaut2 (9.02) bit 0] (préréglage) 2 = Alarme l'alarme A117 OndulCourInd [MotAlarme2 (9.07) bit 0] est signalée N.B. : La fonction d'ondulation de courant détecte : – un transformateur de courant, un thyristor ou un fusible défectueux (T51, T52) – un gain trop élevé du régulateur de courant Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	Alarme	Défaut	-	C
30.19	LimOndulCourant (limite courant d'ondulation) Valeur du seuil pour SéIOndulCourant (30.18) en % de CourantNomMot1 (99.03). Valeurs types en cas de défaillance d'un thyristor : – induit d'environ 300 % – charges inductives élevées (ex., excitation) d'environ 90 % Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	650	150	%	C
30.20	Entier non signénutilisé					
30.21	DéfAlimRéseau (défaut alimentation réseau) Action mise en œuvre lorsque la tension réseau est inférieure à TensionRésMini2 (30.23) : 0 = Immédiat le variateur déclenche immédiatement sur défaut F512 SousTensRés [MotDéfaut1 (9.01) bit 11] (préréglage) 1 = Temporisé l'alarme A111 SousTensRés [MotAlarme1 (9.06) bit 10] est signalée si la tension réseau est rétablie dans le délai réglé au paramètre TempsDéfAlimRés (30.25). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F512 SousTensRés [MotDéfaut1 (9.01) bit 11]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Immédiat	Temporisé	Immédiat	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
30.22	TensionRésMini1 (tension réseau mini 1) Première limite (supérieure) pour la surveillance de sous-tension réseau en % de <i>TensionNomRés</i> (99.10). Si la tension réseau passe sous la valeur réglée dans ce paramètre, les actions suivantes se produisent : – l'angle d'allumage est réglé sur <i>AlphaInduitMax</i> (20.14), – des impulsions d'allumage uniques sont appliquées pour couper le courant aussi vite que possible – les régulateurs sont bloqués, – la sortie de la rampe de vitesse est actualisée avec la vitesse mesurée et – l'alarme A111 SousTensRés [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 10] est signalée si la tension réseau est rétablie dans le délai réglé au paramètre <i>TempsDéfAlimRés</i> (30.24). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11]. N.B. : <i>TensionRésMini2</i> (30.23) n'est surveillée qu'après franchissement de <i>TensionRésMini1</i> (30.22). Pour un fonctionnement correct de la surveillance de sous-tension réseau, <i>TensionRésMini1</i> (30.22) doit être plus élevée que <i>TensionRésMini2</i> (30.23). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	150	80	%	P
30.23	TensionRésMini2 (tension réseau mini 2) Seconde limite (inférieure) pour la surveillance de sous-tension réseau en % de <i>TensionNomRés</i> (99.10). Si la tension réseau passe sous la valeur réglée dans ce paramètre, les actions suivantes se produisent : – si <i>DéfAlimRéseau</i> (30.21) = Immédiat : - o le variateur déclenche immédiatement sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11] – si <i>DéfAlimRéseau</i> (30.21) = Temporisé : - o les signaux de retour (ACK) de l'excitation sont ignorés, - o l'angle d'allumage est réglé sur <i>AlphaInduitMax</i> (20.14), - o des impulsions d'allumage uniques sont appliquées pour couper le courant aussi vite que possible - o les régulateurs sont bloqués - o la sortie de la rampe de vitesse est actualisée avec la vitesse mesurée et - o l'alarme A111 SousTensRés [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 10] est signalée si la tension réseau est rétablie dans le délai réglé au paramètre <i>TempsDéfAlimRés</i> (30.24). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11]. N.B. : <i>TensionRésMini2</i> (30.23) n'est surveillée qu'après franchissement de <i>TensionRésMini1</i> (30.22). Pour un fonctionnement correct de la surveillance de sous-tension réseau, <i>TensionRésMini1</i> (30.22) doit être plus élevée que <i>TensionRésMini2</i> (30.23). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	150	60	%	P
30.24	TempsDéfAlimRés (temps défaut alimentation) La tension réseau doit repasser (entre les deux limites) dans le délai réglé avec ce paramètre. Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F512 SousTensRés [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 11]. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	500	ms	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.25	MasquerDéfaut (masquage des défauts)								
	Attention : Lorsqu'elle est activée, la fonction de masquage des défauts peut présenter un danger pour les personnes et/ou les équipements ! Seul un personnel qualifié doit l'utiliser (ex., pour la mise en service et la localisation de défauts). Les défauts ou alarmes sont supprimés si le bit correspondant de la fonction est mis à « 1 ». la valeur réglée dans ce paramètre n'est pas sauvegardée après une mise hors tension. Si un défaut est supprimé, l'alarme A123 SupprDéfaut [MotAlarme2 (9.07) bit 6] est signalée. Mot de masquage des défauts :								
	Bit	Nom	Valeur	Description					
	B0	ExcitM1	1	défauts supprimés : F515 SurinteExcM1, F516 DéfCommExcM1, F521 NoAckExcitat, F529 DéfExcitMot1					
			0	aucune action					
	B2	ExcitM2	1	défauts supprimés : F518 SurinteExcM2, F519 DéfCommExcM2, F521 NoAckExcitat, F530 DéfExcitMot2					
			0	aucune action					
	B3	Vitesse	1	défauts supprimés : F522 MesureVitesse, F553 DéfPolaTachy, F532 SurvitesseMot					
			0	aucune action					
	B4	Frein	1	défauts supprimés : F552 DéfFreinMéca					
			0	aucune action					
	B5	réservé	1						
			0						
	B6	CarteE/S	1	défaut supprimé : F508 DéfCarteE/S					
			0	aucune action					
	B7	A.U	1	alarmes supprimées : A101 Arrêt2EntLog, A102 ArrUrg3EntLog					
			0	aucune action					
	B8	TempVar	1	défaut supprimé : F504 DéfThermConv					
			0	aucune action					
	B9	Réseau	1	défaut supprimé : F512 SousTensRés, F513 SurtensRésea					
			0	aucune action					
	B10	réservé	1						
			0						
	B11	SyncRes	1	défaut supprimé : F514 DéfSyncRésea					
			0	aucune action					
	B12	SurIntensité	1	défaut supprimé : F502 SurIntensInd					
			0	aucune action					
B13	12-Pulses	1	défaut supprimé : F533 DéfTpsInvers, F534 DiffCour12P, F535 Communic12P, F536 DéfEsclav12P						
		0	aucune action						
B14	Forçage	1	variateur forcé aux états PrêtMarche et EnMarche [MotEtatPrincip (8.01) bit 0 et 1]						
		0	aucune action						
B15	Bits0à13	1	défauts supprimés : tous ceux sélectionnés aux bits 0 à 13						
		0	aucune action						
	Facteur d'échelle :	1 == 1	Type : Entier non signé Sauvegardé : Non						
30.26	Inutilisé								

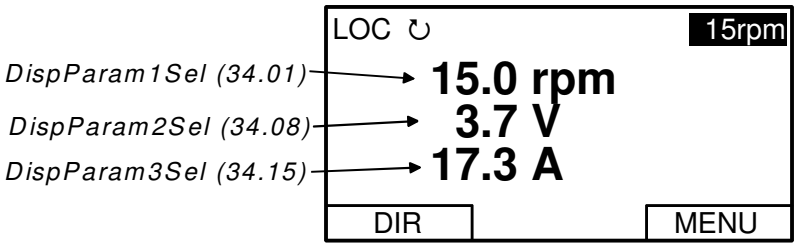
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre					mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																									
	Défauts/alarmes de perte/rupture de communication : <table><thead><tr><th>Elément</th><th>Paramètre</th><th>Temporisation</th><th>Défaut</th><th>Alarme</th></tr></thead><tbody><tr><td>Micro-console</td><td rowspan="3">PerteCmdeLocale (30.27)</td><td rowspan="3">Fixée à 10 s</td><td>F546</td><td>A130</td></tr><tr><td>DriveWindow</td><td>PerteCmdeLocale</td><td>PerteCmdeLocale</td></tr><tr><td>DriveWindow Light</td><td></td><td></td></tr><tr><td>Rxxx (coupleur réseau)</td><td>RuptureCommunic (30.28)</td><td>TempoDéfCommSér (30.35)</td><td>F528 RuptComSérie</td><td>A128 RuptComSérie</td></tr><tr><td rowspan="3">DCSLink</td><td rowspan="3"></td><td>TpsCycleBAL1 (94.13), TpsCycleBAL2 (94.19), TpsCycleBAL3 (94.25), TpsCycleBAL4 (94.31)</td><td>F544 RuptuDCSLink</td><td>A112 AlarmDCSLink</td></tr><tr><td>-</td><td>Tempo12Pulses (94.03)</td><td>F535 Communic12P</td><td>-</td></tr><tr><td>-</td><td>TempoExcitation (94.07)</td><td>F516 DéfCommExcM1 F519 DéfCommExcM2</td><td>-</td></tr><tr><td rowspan="2">SDCS-COM-8</td><td>Ch0RuptureComm (70.05)</td><td>Ch0Tempo (70.04)</td><td rowspan="2">F543 Comm_Com-8</td><td rowspan="2">A113 Comm_Com-8</td></tr><tr><td>Ch2RuptureComm (70.15)</td><td>Ch2Tempo (70.14)</td></tr></tbody></table>					Elément	Paramètre	Temporisation	Défaut	Alarme	Micro-console	PerteCmdeLocale (30.27)	Fixée à 10 s	F546	A130	DriveWindow	PerteCmdeLocale	PerteCmdeLocale	DriveWindow Light			Rxxx (coupleur réseau)	RuptureCommunic (30.28)	TempoDéfCommSér (30.35)	F528 RuptComSérie	A128 RuptComSérie	DCSLink		TpsCycleBAL1 (94.13), TpsCycleBAL2 (94.19), TpsCycleBAL3 (94.25), TpsCycleBAL4 (94.31)	F544 RuptuDCSLink	A112 AlarmDCSLink	-	Tempo12Pulses (94.03)	F535 Communic12P	-	-	TempoExcitation (94.07)	F516 DéfCommExcM1 F519 DéfCommExcM2	-	SDCS-COM-8	Ch0RuptureComm (70.05)	Ch0Tempo (70.04)	F543 Comm_Com-8	A113 Comm_Com-8	Ch2RuptureComm (70.15)	Ch2Tempo (70.14)					
Elément	Paramètre	Temporisation	Défaut	Alarme																																															
Micro-console	PerteCmdeLocale (30.27)	Fixée à 10 s	F546	A130																																															
DriveWindow			PerteCmdeLocale	PerteCmdeLocale																																															
DriveWindow Light																																																			
Rxxx (coupleur réseau)	RuptureCommunic (30.28)	TempoDéfCommSér (30.35)	F528 RuptComSérie	A128 RuptComSérie																																															
DCSLink		TpsCycleBAL1 (94.13), TpsCycleBAL2 (94.19), TpsCycleBAL3 (94.25), TpsCycleBAL4 (94.31)	F544 RuptuDCSLink	A112 AlarmDCSLink																																															
		-	Tempo12Pulses (94.03)	F535 Communic12P	-																																														
		-	TempoExcitation (94.07)	F516 DéfCommExcM1 F519 DéfCommExcM2	-																																														
SDCS-COM-8	Ch0RuptureComm (70.05)	Ch0Tempo (70.04)	F543 Comm_Com-8	A113 Comm_Com-8																																															
	Ch2RuptureComm (70.15)	Ch2Tempo (70.14)																																																	
30.27	PerteCmdeLocale (perte commande locale ou micro-console) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du variateur en cas de perte de la commande locale (micro-console, DriveWindow, DriveWindowLight). Le défaut F546 PerteCmdeLoc [MotDéfaut3 (9.03) bit 13] est activé avec action suivante : 0 = ArrêtRampe arrêt sur la <i>RampArrêtUrgenc</i> (22.11) (préréglage) 1 = LimiteCouple arrêt par la limite de couple active 2 = RoueLibre couple nul 3 = FreinageDyn freinage dynamique L'alarme A130 PerteCmdeLoc [MotAlarme2 (9.07) bit 13] est signalée avec action suivante : 4 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la dernière vitesse précédant le signal d'alarme. 5 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à la vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1</i> (23.02) N.B. : La temporisation pour <i>PerteCmdeLocale</i> (30.27) est fixée à 10 s. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui					ArrêtRampe	VitesseFixe1	ArrêtRampe	'	C																																									

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
30.28	RuptureCommunic (commande rupture de communication) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de rupture de communication (liaison série - Rxxx, DCSLink – variateur-variateur ou maître-esclave). Cf. également <i>ChoixCommande</i> (10.01). En fonction du type de rupture, le défaut F528 RuptComSérie [MotDéfaut2 (9.02) bit 11] ou F544 RuptuDCSLink [MotDéfaut3 (9.03) bit 11] est activé avec action suivante : 0 = ArrêtRampe arrêt sur la <i>RampArrêtUrgenc</i> (22.11) (préréglage) 1 = LimiteCouple arrêt par la limite de couple active 2 = RoueLibre couple nul 3 = FreinageDyn freinage dynamique En fonction du type de rupture, l'alarme A128 RuptComSérie [MotAlarme2 (9.02) bit 11] ou A112 AlarmDCSLink [MotAlarme1 (9.01) bit 11] est signalée avec action suivante : 4 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la vitesse précédant le signal d'alarme 5 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à la vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1</i> (23.02) N.B. : La temporisation pour <i>RuptureCommunic</i> (30.28) est réglée comme suit : – <i>TempoDéfCommSér</i> (30.35) pour toutes les liaisons série (Rxxx) et – <i>TpsCycleBAL1</i> (94.13) à <i>TpsCycleBAL44</i> (94.31) pour DCSLink (liaison variateur-variateur ou maître-esclave). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ArrêtRampe	VitesseFixe1	ArrêtRampe	-	C
30.29	SélDéf4mAEntAna (sélecteur de défaut entrée analogique 4mA) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de perte de l'une des entrées analogiques sous 4 mA / 2 V. Réglages possibles : 0 = Pas utilisée fonction non utilisée 1 = Défaut le variateur s'arrête selon <i>TypeArrêtDéfaut</i> (30.30) et déclenche sur défaut F551 DéfValEntAna [MotDéfaut4 (9.04) bit 2] (préréglage) 2 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la dernière vitesse et l'alarme A127 AlmValEntAna [MotAlarme2 (9.07) bit 10] est signalée. 3 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à <i>VitesseFixe1</i> (23.02) et l'alarme A127 AlmValEntAna [MotAlarme2 (9.07) bit 10] est signalée. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	VitesseFixe1	Défaut	-	C
30.30	TypeArrêtDéfaut (mode arrêt défaut) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de défaut de niveau 4. 0 = ArrêtRampe arrêt sur la <i>RampArrêtUrgenc</i> (22.11) (préréglage) 1 = LimiteCouple arrêt par la limite de couple active 2 = RoueLibre couple nul 3 = FreinageDyn freinage dynamique N.B. : Ce paramètre ne s'applique pas aux défauts de communication. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ArrêtRampe	FreinageDyn	ArrêtRampe	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
30.31	SélDéfautExtern (sélecteur défaut externe) Le variateur déclenche sur défaut F526 DéfExtEntLog [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 9] si une entrée logique est sélectionnée pour un défaut externe and 1 : 0 = NonSélection fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1 = aucun défaut, 0 = défaut 2 = EntLog2 1 = aucun défaut, 0 = défaut 3 = EntLog3 1 = aucun défaut, 0 = défaut 4 = EntLog4 1 = aucun défaut, 0 = défaut 5 = EntLog5 1 = aucun défaut, 0 = défaut 6 = EntLog6 1 = aucun défaut, 0 = défaut 7 = EntLog7 1 = aucun défaut, 0 = défaut 8 = EntLog8 1 = aucun défaut, 0 = défaut 9 = EntLog9 1 = aucun défaut, 0 = défaut, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1 = aucun défaut, 0 = défaut, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1 = aucun défaut, 0 = défaut, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 1 = aucun défaut, 0 = défaut ; le défaut externe est connecté à <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 1 = aucun défaut, 0 = défaut, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P
30.32	SélAlarmeExtern (sélecteur alarme externe) Le variateur signale l'alarme A126 AlmExtEntLog [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 9] si une entrée logique est sélectionnée pour une alarme externe and 1 : 0 = NonSélection fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 1 = aucune alarme, 0 = alarme 2 = EntLog2 1 = aucune alarme, 0 = alarme 3 = EntLog3 1 = aucune alarme, 0 = alarme 4 = EntLog4 1 = aucune alarme, 0 = alarme 5 = EntLog5 1 = aucune alarme, 0 = alarme 6 = EntLog6 1 = aucune alarme, 0 = alarme 7 = EntLog7 1 = aucune alarme, 0 = alarme 8 = EntLog8 1 = aucune alarme, 0 = alarme 9 = EntLog9 1 = aucune alarme, 0 = alarme, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 1 = aucune alarme, 0 = alarme, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 1 = aucune alarme, 0 = alarme, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 1 = aucune alarme, 0 = alarme, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
30.33	SélDéfautExtern (sélecteur défaut externe) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de défaut externe. 0 = Défaut le défaut externe s'applique toujours quel que soit l'état du variateur (préréglage) 1 = Déf&PrêtMarc le défaut externe s'applique uniquement quand le variateur est à l'état PrêtAFonctionner [MotEtatPrincip (8.01) bit 1] pendant au moins 6 s Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Défaut	Déf&PrêtMarc	Défaut	-	C
30.34	SélAlarmeExtern (sélecteur alarme externe) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas d'alarme externe. 0 = Alarme l'alarme externe s'applique toujours quel que soit l'état du variateur (préréglage) 1 = Alm&PrêtMarc l'alarme externe s'applique uniquement quand le variateur est à l'état PrêtAFonctionner [MotEtatPrincip (8.01) bit 1] pendant au moins 6 s Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Alarme	Alm&PrêtMarc	Alarme	-	C
30.35	TempoDéfCommSér (temporisation liaison série) Temporisation de signalisation d'une rupture de la liaison série. En fonction du réglage de <i>RuptureCommunic (30.28)</i> , le défaut F528 RuptComSérie [MotDéfaut2 (9.02) bit 11] est activé ou l'alarme A128 RuptComSérie [MotAlarme2 (9.07) bit 11] est signalée. Le défaut et l'alarme de communication sont désactivés si <i>TempoDéfCommSér (30.35)</i> est réglée sur 0 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	P
30.36	ModeDéfMesVitess (mode défaut mesure vitesse) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de défaut de niveau 3. 0 = RoueLibre couple nul (préréglage) 1 = FreinageDyn freinage dynamique N.B. : La valeur de ce paramètre ne s'applique pas aux défauts de communication. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	RoueLibre	FreinageDyn	RoueLibre	-	C
Groupe 31	Température moteur 1					
31.01	TpsThModèleMot1 (constante de temps thermique moteur 1) Paramètre de réglage de la constante de temps thermique du moteur 1. Temps mis par la température pour atteindre 63 % de sa valeur nominale. Le modèle thermique du moteur est désactivé si ce paramètre est réglé sur 0. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	6400	240	s	C
31.02	Inutilisé					
31.03	ChargeLimAlmMot1 (charge limite alarme moteur 1) Le variateur signale l'alarme A107 SurchargMot1 [MotAlarme1 (9.06) bit 6] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre (en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i>). La valeur de sortie du modèle thermique du moteur 1 correspond à <i>TempéCalculéeM1 (1.20)</i> . Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	325	102	%	C
31.04	ChargeLimDéfM1 (charge limite défaut moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F507 SurchargMot1 [MotDéfaut1 (9.01) bit 6] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre (en % de <i>CourantNomMot1 (99.03)</i>). La valeur de sortie du modèle thermique du moteur 1 correspond à <i>TempéCalculéeM1 (1.20)</i> . Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	325	106	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
31.05	SélTempérMot1 (sélecteur température moteur 1) Paramètre de sélection de l'entrée de mesure de température du moteur 1. Possibilités avec sondes PT100 : – 3 PT100 maxi pour moteur 1 et 3 PT100 maxi pour moteur 2 ou – 6 PT100 maxi pour moteur 1 uniquement. Possibilités avec sondes CTP : – 1 CTP maxi pour moteur 1 et 1 CTP maxi pour moteur 2 ou – 2 CTP maxi pour moteur 1 uniquement : 0 = NonSélection fonction de mesure de température moteur 1 non sélectionnée (préréglage) 1 = 1PT100 EA2 1 PT100 connectée sur EA2 de SDCS-IOB-3 2 = 2PT100 EA2 2 PT100 connectées sur EA2 de SDCS-IOB-3 3 = 3PT100 EA2 3 PT100 connectées sur EA2 de SDCS-IOB-3 4 = 4PT100 EA2/3 4 PT100, 3 connectées sur EA2 et 1 sur EA3 de SDCS-IOB-3 5 = 5PT100 EA2/3 5 PT100, 3 connectées sur EA2 et 2 sur EA3 de SDCS-IOB-3 6 = 6PT100 EA2/3 6 PT100, 3 connectées sur EA2 et 3 sur EA3 de SDCS- IOB-3 7 = 1PT100 EA7 1 PT100 connectée sur EA7 de RAO2 8 = 2PT100 EA7 2 PT100 connectée sur EA7 de RAO2 9 = 3PT100 EA7 3 PT100 connectée sur EA7 de RAO2 10 = 4PT100 EA7/8 4 PT100, 3 connectées sur EA7 et 1 sur EA8 de RAO2 11 = 5PT100 EA7/8 5 PT100, 3 connectées sur EA7 et 2 sur EA8 de RAO2 12 = 6PT100 EA7/8 6 PT100, 3 connectées sur EA7 et 3 sur EA8 de RAO2 13 = 1CTP EA2 1 CTP connectée sur EA2 de SDCS-IOB-3 14 = 2CTP EA2/3 2 CTP, 1 connectée sur EA2 et 1 sur EA3 de SDCS-IOB-3 15 = 1CTP EA2/Con 1 CTP connectée sur EA2 de SDCS-CON-4 N.B.1 : EA7 et EA8 doivent être activées avec <i>ModuleExtE/SA (98.06)</i> . N.B.2 : Si une seule sonde PT100 est connectée sur une EA de SDCS-IOB-3, la plage d'entrée doit être configurée par cavaliers pour un gain de 10. Pour le réglage des cavaliers de la plage d'entrée et la source de courant constant, cf. <i>manuel d'installation</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	1CTP EA2/Con	NonSélection	-	P
31.06	TempLimAlarmeM1 (température limite alarme moteur 1) Le variateur signale l'alarme A106 AlmThermMot1 [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> bit 5] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre. La valeur de sortie de la température mesurée moteur 1 correspond à <i>TempérMesuréeM1 (1.22)</i> . N.B. : L'unité varie selon le réglage du paramètre <i>SélTempérMot1 (31.05)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10	4000	0	°C / Ω / -	P
31.07	TempLimDéfM1 (température limite défaut moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F506 DéfThermMot1 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 5] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre. La valeur de sortie de la température mesurée moteur 1 correspond à <i>TempérMesuréeM1 (1.22)</i> . N.B. : L'unité varie selon le réglage du paramètre <i>SélTempérMot1 (31.05)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10	4000	0	°C / Ω / -	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
31.08	SélKlixonMot1 (sélecteur klixon moteur 1) Le variateur déclenche sur défaut F506 DéfThermMot1 [MotDéfaut1 (9.01) bit 5] si une entrée logique est sélectionnée et que la sonde klixon est ouverte. 0 = NonSélection fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 0 = défaut, 1 = aucun défaut 2 = EntLog2 0 = défaut, 1 = aucun défaut 3 = EntLog3 0 = défaut, 1 = aucun défaut 4 = EntLog4 0 = défaut, 1 = aucun défaut 5 = EntLog5 0 = défaut, 1 = aucun défaut 6 = EntLog6 0 = défaut, 1 = aucun défaut 7 = EntLog7 0 = défaut, 1 = aucun défaut 8 = EntLog8 0 = défaut, 1 = aucun défaut 9 = EntLog9 0 = défaut, 1 = aucun défaut. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 0 = défaut, 1 = aucun défaut. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 0 = défaut, 1 = aucun défaut. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques N.B. : Plusieurs sondes klixons peuvent être connectées en série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog11	NonSélection	-	P
Groupe 34	Texte affichage					
	Affichage des signaux et paramètres sur la micro-console :  Paramètre d'affichage réglé sur 0 = aucun signal ou paramètre affiché Paramètre d'affichage réglé entre 101 et 9999 = affichage du signal ou du paramètre correspondant. Si un signal ou un paramètre n'existe pas, « n.a. » s'affiche.					
34.01	SélParamAffich1 (sélection signal/paramètre à afficher sur première ligne micro-console) Numéro du signal/paramètre à afficher sur la première ligne de la micro-console. [ex., 101 désigne VitesseMotFiltr (1.01)]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	101	-	P
34.02	Inutilisé					
34.03	Inutilisé					
34.04	Inutilisé					
34.05	Inutilisé					
34.06	Inutilisé					
34.07	Inutilisé					
34.08	SélParamAffich2 (sélection signal/paramètre à afficher sur deuxième ligne micro-console) Numéro du signal/paramètre à afficher sur la deuxième ligne de la micro-console [ex., 114 désigne TensionInduit (1.14)]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	114	-	P
34.09	Inutilisé					

Liste des signaux et paramètres

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
34.10	Inutilisé					
34.11	Inutilisé					
34.12	Inutilisé					
34.13	Inutilisé					
34.14	Inutilisé					
34.15	SélParamAffich3 (sélection signal/paramètre à afficher sur troisième ligne micro-console) Numéro du signal/paramètre à afficher sur la troisième ligne de la micro-console [ex., 116 désigne <i>CourantConvert (1.16)</i>]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	116	'	P
34.16	Inutilisé					
34.17	Inutilisé					
34.18	Inutilisé					
34.19	Inutilisé					
34.20	Inutilisé					
34.21	Inutilisé					

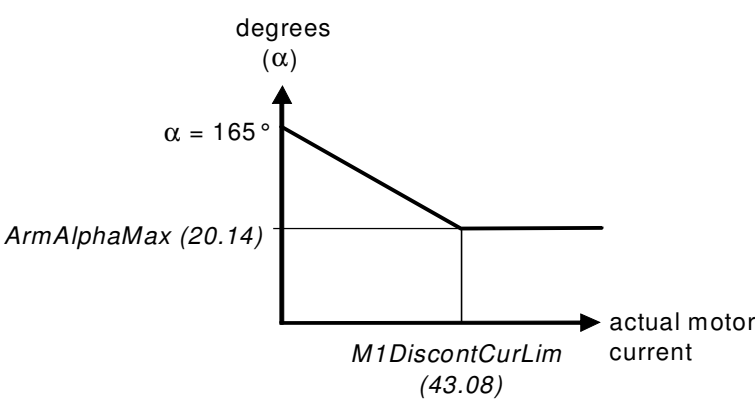
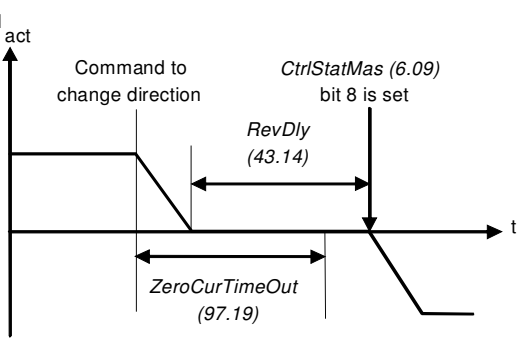
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 42	Commande frein					
	Commande de frein : Si la commande de frein est réglée sur Enc [CmdeFreinMot1 (42.01)] et si EnMarche [MotEtatPrincip (8.01) bit 2] = 1, la référence de couple est réglée sur SélRéfCoupleDém (42.08). La commande d'ouverture du frein est donnée, lorsque le couple réel a atteint la valeur de SélRéfCoupleDém (42.08). Cette fonction est appelée confirmation de couple. La commande d'ouverture du frein [MotEtatAuxil (8.02) bit 8] est envoyée directement au frein, sans temporisation. Simultanément, une temporisation d'ouverture de frein [TempoOuvFreinM1 (42.03)] démarre. Durant cette temporisation, le signal retour (ACQ) du frein est ignoré et la référence de couple équivaut à SélRéfCoupleDém (42.08). Au terme de la temporisation, le fonctionnement normal peut débiter. Cette fonction compense la temporisation d'ouverture mécanique du frein. Si la commande Marche [MCPUtilisé (7.04) bit 3] est mis à « 0 » et que la vitesse moteur est inférieure à LimVitesseNulle (20.03), la commande d'ouverture du frein est désactivée et une temporisation de fermeture du frein [TempoFerFreinM1 (42.04)] débute. Durant cette temporisation, le signal retour (ACQ) du frein est ignoré et la commande moteur reste active avec une référence vitesse nulle. Cette fonction compense le temps nécessaire au variateur pour décélérer de LimVitesseNulle (20.03) à vitesse réelle = 0. Elle est importante pour des variateurs avec une mesure de vitesse peu précise (ex., régulation FEM) et un réglage LimVitesseNulle (20.03) relativement élevé.					

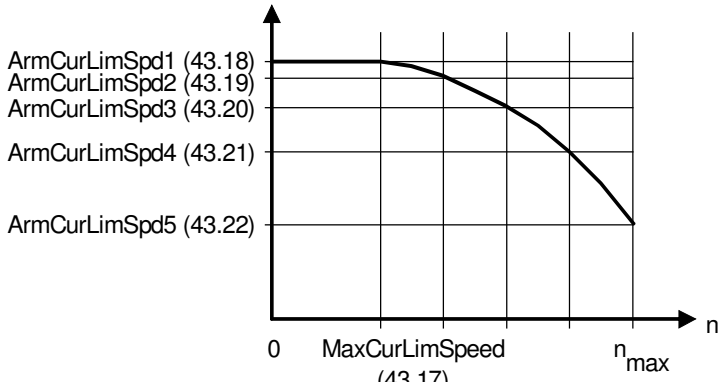
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P	
42.01	CmdeFreinMot1 (commande frein moteur 1) Paramètre d'activation de la commande de frein : 0 = PasUtilisée commande de frein non utilisée (préréglage) 1 = Activée commande de frein activée La commande d'ouverture du frein peut être lue dans <i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 8 et raccordée sur la sortie logique de commande de frein. La commande de frein peut être remplacée par <i>MotCmdeAuxil2</i> (7.03) bit 12. Le frein est toujours fermé si ForçageFrein = 1. Dans le cas contraire, le frein est commandé par la logique de freinage interne. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection		Activée	NonSélection	-	C
42.02	SélACQFreinMot1 (sélecteur signal retour frein moteur 1) Le variateur signale l'alarme A122 AlmFreinMéca [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 5] ou déclenche sur défaut F552 DéfFreinMéca [<i>MotDéfaut4</i> (9.04) bit 3] en fonction du réglage de <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06) si une entrée logique est sélectionnée et le signal retour (ACQ) du frein est absent. 0 = PasUtilisée fonction signal retour (ACQ) frein non utilisée (préréglage) 1 = EntLog1 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 2 = EntLog2 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 3 = EntLog3 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 4 = EntLog4 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 5 = EntLog5 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 6 = EntLog6 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 7 = EntLog7 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 8 = EntLog8 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 9 = EntLog9 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog1	NonSélection			C
42.03	TempoOuvFreinM1 (temporisation ouverture frein moteur 1) Temporisation d'ouverture du frein. Cette fonction compense la temporisation d'ouverture mécanique du frein. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	5	0	s	C	
42.04	TempoFerFreinM1 (temporisation fermeture frein moteur 1) Temporisation de fermeture du frein. Cette fonction compense le temps nécessaire au variateur pour décélérer de <i>LimVitesseNulle</i> (20.03) à vitesse réelle = 0. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	5	0	s	C	
42.05	Inutilisé						
42.06	FoncDéfautFrein (fonction défaut frein) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de signal retour (ACQ) de frein incorrect. 0 = Alarme le variateur signale l'alarme A122 AlmFreinMéca [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 5] 1 = Défaut le variateur déclenche sur défaut F552 DéfFreinMéca [<i>MotDéfaut4</i> (9.04) bit 3], (préréglage) N.B. : Si Marche [<i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3] est mis à « 0 », la vitesse moteur est inférieure à <i>LimVitesseNulle</i> (20.03), la temporisation réglée au paramètre <i>TempoFerFreinM1</i> (42.04) écoulée et le signal retour (ACQ) de fermeture du frein absent, le défaut F552 DéfFreinMéca [<i>MotDéfaut4</i> (9.04) bit 3] est annulé et l'alarme A122 AlmFreinMéca [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 5] est signalée. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Alarme	Défaut	Défaut			C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
42.07	SélRéfCoupleDém (sélection référence de couple démarrage) Paramètre de sélection du couple de démarrage : 0 = NonSélection la référence de couple de démarrage est fixée à « 0 » (fonction confirmation de couple non sélectionnée) (préréglage) 1 = Memorisation fonction de mémorisation de couple activée 2 = RéfCpleDémarr <i>SélRéfCoupleDém (42.08)</i> 3 = EntAna1 entrée analogique EA1 4 = EntAna2 entrée analogique EA2 5 = EntAna3 entrée analogique EA3 6 = EntAna4 entrée analogique EA4 7 = EntAna5 entrée analogique EA5 8 = EntAna6 entrée analogique EA6 N.B.1 : La confirmation de couple donne la commande d'ouverture du frein uniquement lorsque le couple réel a atteint <i>SélRéfCoupleDém (42.08)</i> . Dans le cas contraire, l'alarme A122 AlmFreinMéca [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 5] est signalée ou le variateur déclenche sur défaut F552 DéfFreinMéca [<i>MotDéfaut4 (9.04)</i> bit 3] en fonction du réglage du paramètre <i>FoncDéfautFrein (42.06)</i> . N.B.2 : La valeur de couple mémorisée est le couple préréglé lorsque que le démarrage se fait, par ex., avec une charge en suspension. Le couple préréglé équivaut au couple réel mémorisé quand la commande d'ouverture du frein est retirée . Si le couple est préréglé sur 0, <i>SélRéfCoupleDém (42.08)</i> est utilisé. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntAna6	NonSélection	-	C
42.08	RéfCoupleDémarr (référence couple démarrage) Couple de démarrage (en % du couple nominal du moteur actif) pour la confirmation de couple. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	100	%	C
42.09	ModeArrUrgFrein (mode arrêt urgence frein) Ce paramètre définit la réaction du variateur lorsque <i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 2 A.U (ou arrêt d'urgence) est mis à 0 : 0 = Désactivé le frein est fermé conformément à la commande de freinage standard (préréglage) 1 = Activé le frein est immédiatement fermé sur arrêt d'urgence Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Désactivé	Activé	Désactivé	-	C
Groupe 43	Régulation courant					
43.01	SélModeOpérat (sélection du mode de fonctionnement) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du convertisseur : 0 = ConvInduit convertisseur d'induit 6 pulses (préréglage) 1 = ConvExcitat convertisseur d'excitation. Attention : l'entrée logique pour la protection contre les surtensions externes est réglée par le paramètre <i>ProtSurtension (10.13)</i> . 2 = MaîtParal12P Maître 12 pulses parallèle 3 = EsclParal12P Esclave 12 pulses parallèle 4 = MaîtSérie12P Maître 12 pulses série 5 = EsclSérie12P Esclave 12 pulses série 6 = réservé à 11 = réservé Ce paramètre est protégé en écriture tant que Marche [<i>MCPUtilisé (7.04)</i> bit 3] = 1. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ConvInduit	EsclSérie12P	ConvInduit	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
43.02	SélCourant (sélection de la référence courant) Paramètre de sélection de la référence courant : 0 = RéfCourant311 <i>RéfCourant</i> (3.11) calculée à partir de la référence de couple (préréglage) 1 = RéfExtCourt <i>RéfCourantExt</i> (43.03), référence courant externe 2 = EntAna1 entrée analogique EA1 3 = EntAna2 entrée analogique EA2 4 = EntAna3 entrée analogique EA3 5 = EntAna4 entrée analogique EA4 6 = EntAna5 entrée analogique EA5 7 = EntAna6 entrée analogique EA6 8 = RéfCourExcit référence courant d'excitation reçue du convertisseur d'induit via la liaisonDCSLink, uniquement si <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = ConvExcitat 9 = FEMRéFlux référence régulateur FEM, <i>RéfFluxFEM</i> (3.27), uniquement si <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = ConvExcitat N.B. : Si ce paramètre est réglé sur EscIParal12P , <i>SélCourant</i> (43.02) est remplacée par la référence de courant du Maître 12 pulses parallèle. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	RéfCourant311	FEMRéFlux	RéfCourant311	-	P
43.03	RéfExtCourant (référence courant externe) Référence courant externe en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>SélCourant</i> (43.02) = RéfExtCourt . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-325	325	0		C
43.04	PenteRéfCourant (pente référence courant) Pente référence courant en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03) par ms. La limite di/dt se situe sur l'entrée du régulateur de courant. Facteur d'échelle : 100 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.2	40	10	%/ms	C
43.05	SélModeRégulat (sélection du mode de régulation) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du régulateur de courant : 0 = Standard régulateur PI auquel est ajouté une compensation RL basé sur la mesure réelle de la FEM 1 = RéfAnticip régulateur PI auquel est ajouté une compensation RL basé sur la référence réelle de la FEM 2 = SansAnticip régulateur PI sans compensation RL. 3 = Alimentat1 fonction non implémentée 4 = Alimentat2 <i>RéfExtAlimentat</i> (43.24) est ajouté dans la chaîne de régulation du courant (directement après le régulateur de courant). Le régulateur de courant est désactivé. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Alimentat2	Standard		-	C
43.06	GainRégCourMot1 (gain proportionnel régulateur de courant d'induit moteur 1) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur de courant. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal moteur [<i>CourantNomMot1</i> (99.03)] avec <i>GainRégCourMot1</i> (43.06) = 3 si l'erreur de courant est de 5 % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	0.1		P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
43.07	IntégRégCourM1 (temps d'intégration régulateur de courant d'induit moteur 1) Temps d'intégration du régulateur de courant. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal moteur [<i>CourantNomMot1</i> (99.03)] avec <i>GainRégCourMot1</i> (43.06) = 3 si l'erreur de courant est de 5 % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Dans ce cas et si <i>IntégRégCourM1</i> (43.07) = 50 ms, alors : le régulateur produit 30 % du courant nominal moteur si l'erreur de courant est constante après 50 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration) En réglant <i>IntégRégCourM1</i> (43.07) sur 0 ms, vous désactivez l'action intégrale du régulateur de courant et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	50	ms	P
43.08	LimCourDiscMot1 (limite courant discontinu moteur 1) Seuil courant continu/discontinu en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). L'état réel du courant continu/discontinu peut être lu dans <i>EtatRégCourant1</i> (6.03) bit 12. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	100	%	P
43.09	InductInduitM1 (inductance d'induit moteur 1) Paramètre de réglage de l'inductance du circuit d'induit en mH. Utilisée pour la compensation FEM. $EMF = U_A - R_A * I_A - L_A * \frac{dI_A}{dt}$ Facteur d'échelle : 100 == 1 mH Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	640	0	mH	P
43.10	RésistInduitM1 (résistance d'induit moteur 1) Paramètre de réglage de la résistance du circuit d'induit en mΩ. Utilisée pour la compensation FEM. $EMF = U_A - R_A * I_A - L_A * \frac{dI_A}{dt}$ Facteur d'échelle : 1 == 1 mΩ Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	65500	0	mΩ	P
43.11	Inutilisé					
43.12	ImpédCrtCircRel (impédance court-circuit relatif) Pour des détails, contactez votre correspondant ABB. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
43.13	ModeLimAllumage (mode limite allumage) Paramètre de sélection du mode opératoire de la fonction <i>AlphaInduitMax</i> (20.14) : 0 = Fixe La limite d'angle d'allumage est définie par <i>AlphaInduitMax</i> (20.14) 1 = FixeSimple La limite d'angle d'allumage est définie par <i>AlphaInduitMax</i> (20.14). Une fois cette limite atteinte, des impulsions de démarrage uniques sont données (préréglage) 2 = Calculé La limite d'allumage est réduite entre 165° et <i>AlphaInduitMax</i> (20.14) en fonction du courant réel moteur et de <i>LimCourDiscMot1</i> (43.08) 3 = CalculéSimpl Même fonction que pour Calculé, les impulsions d'allumage uniques étant données lorsque la limite est atteinte.  N.B. : Les impulsions d'allumage uniques forcent automatiquement le courant discontinu à 0. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Fixe	CalculéSimpl	FixeSimple	-	C
43.14	TempoInversion (inversion temporisation) Paramètre de réglage de la temporisation en ms pour l'inversion de pont après détection du courant nul.  La temporisation d'inversion débute lorsqu'un courant nul a été détecté après envoi d'une commande de changement de sens du courant. Après une commande de changement de sens de courant, le sens de courant opposé doit être atteint avant fin des temporisations réglées aux paramètres <i>TempoCourantNul</i> (97.19) et <i>TempoInversion</i> (43.14). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F533 DéfTpsInvers [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 0]. Ce paramètre doit être réglé sur la même valeur dans le maître 12 pulses et dans l'esclave 12 pulses. Sauf dans le cas suivant : - s'il n'y a aucune mesure de courant dans l'esclave 12 pulses série [<i>SélModeOpérat</i> (43.01) = EsclSérie12P], vous devez régler <i>TempoInversion</i> (43.14) dans l'esclave 12 pulses série à la valeur maxi (600 ms) pour qu'il réalise l'inversion de pont sur le signal courant nul reçu via la liaison DCSLink [<i>EtatCmdeMaître</i> (6.09) bit 8]. Aucune temporisation d'inversion supplémentaire n'est ajoutée car le maître temporise le bit 8 selon sa propre temporisation réglée au paramètre <i>TempoInversion</i> (43.14). Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	600	5	ms	C
43.15	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
43.16	ModelInversion (mode inversion) Ce paramètre définit le comportement du régulateur de vitesse et de la référence de vitesse durant une inversion de pont et de champ (inversion de couple): 0 = Progressif le régulateur de vitesse ainsi que la rampe de vitesse sont figés durant l'inversion => changement progressif (préréglage) 1 = Immédiat le régulateur de vitesse ainsi que la rampe de vitesse sont activés durant l'inversion => Le variateur suit la rampe Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Progressif	Immédiat	Progressif	-	C
	Limite de courant en fonction de la vitesse :  $n_{\max} = \text{maximum absolute value of } M1SpeedMin (20.01) \text{ and } M1SpeedMax (20.02)$					
43.17	VitLimCourMaxi (limite de vitesse pour courant d'induit maxi) Niveau de vitesse mini pour la réduction de courant d'induit. Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et $(2.29) \times 32\,767 / 20\,000$ tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	1500	tr/min	C
43.18	VitLimCourInd1 (courant d'induit à limite de vitesse 1) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à <i>VitLimCourMaxi</i> (43.17). N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
43.19	VitLimCourInd2 (courant d'induit à limite de vitesse 2) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à la vitesse suivante : $(43.17) + \frac{1}{4} * [n_{\max} - (43.17)]$ Avec : $n_{\max} = [(20.01) , (20.02)]$ maxi N.B. : La limite de vitesse utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
43.20	VitLimCourInd3 (limite courant d'induit à limite de vitesse 3) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à la vitesse suivante : $(43.17) + \frac{1}{2} * [n_{\max} - (43.17)]$ Avec : $n_{\max} = [(20.01) , (20.02)]$ maxi N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
43.21	VitLimCourInd4 (courant d'induit à limite de vitesse 4) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à la vitesse suivante : $(43.17) + \frac{3}{4} * [n_{\max} - (43.17)]$ Avec : $n_{\max} = [(20.01) , (20.02)]$ maxi N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
43.22	VitLimCourInd5 (courant d'induit à limite de vitesse 5) Limite de courant d'induit (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) à $n_{\max} = [(20.01) , (20.02)]$ maxi. N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	325	%	C
43.23	Inutilisé					
43.24	RéfExtAlimentat (référence externe alimentation) Référence externe d'alimentation en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>SélModeRégulat</i> (43.05) = Alimentat2 . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-150	150	0	%	C
Groupe 44	Excitation					
44.01	ModeRégulExcitat (mode de régulation du circuit excitation) Paramètre de sélection du mode de régulation du circuit d'excitation du moteur 1. 0 = Fixe excitation constante (sans défluxage), pas de régulation FEM, pas d'inversion de champ (préréglage) 1 = FEM défluxage actif, régulation FEM active, pas d'inversion de champ 2 = FixE/Invers excitation constante (sans défluxage), pas de régulation FEM, inversion de champ active 3 = FEM/Invers défluxage actif, régulation FEM active, inversion de champ active 4 = Fixe/Opti excitation constante (sans défluxage), pas de régulation FEM, pas d'inversion de champ, fonction Opticouple active 5 = FEM/Opti défluxage actif, régulation FEM active, pas d'inversion de champ, fonction Opticouple active 6 = Fix/Inv/Opti excitation constante (sans défluxage), pas de régulation FEM, inversion de champ active, fonction Opticouple active 7 = FEM/Inv/Opti défluxage actif, régulation FEM active, inversion de champ active, fonction Opticouple active N.B. : Le mode de régulation du circuit d'excitation du moteur 2 dépend du réglage de <i>ModeRéfExcitM2</i> (45.13). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Fixe	FEM/Inv/Opti	Fixe	-	P
44.02	GainRégCrtExcM1 (gain proportionnel régulateur de courant d'excitation moteur 1) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur de courant d'excitation. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal d'excitation moteur [<i>CourNomExcitM1</i> (99.11)] avec <i>GainRégCrtExcM1</i> (44.02) = 3 si l'écart du courant d'excitation est de 5 % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	0.1	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
44.03	IntégRégCrtExcM1 (temps d'intégration du régulateur de courant d'excitation moteur 1) Temps d'intégration du régulateur de courant d'excitation. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal d'excitation moteur [<i>CourNomExcitM1</i> (99.11)] avec <i>GainRégCrtExcM1</i> (44.02) = 3 si l'erreur du courant d'excitation est de 5 % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Dans ce cas et si <i>IntégRégCrtExcM1</i> (44.03) = 200 ms, alors : Le régulateur produit 30 % du courant nominal d'excitation moteur si l'erreur de courant est constante après 200 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez le temps d'intégration du régulateur de courant et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	200	ms	P
44.04	RéfChauffInduM1 (référence chauffage inducteur moteur 1) Référence de courant d'excitation (en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11)) pour le réchauffage par l'inducteur [<i>SélChauffInduct</i> (21.18)] ou la réduction de champ. La fonction de réduction de champ pour le moteur 1 est activée au paramètre <i>RéfChauffInduM1</i> (44.04) < 100 % et si : Marche = 1 [<i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 3] pendant plus de 10 s et - l'autre moteur est sélectionné avec <i>ChangeParam</i> (10.10) et est visible au paramètre <i>MoteurSélect</i> (8.09) Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	100	%	C
44.05	Inutilisé					
44.06	Inutilisé					
44.07	LimPosRégulFEM (limite positive régulateur FEM) Paramètre de réglage de la limite positive pour le régulateur FEM en % du flux nominal. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	10	%	C
44.08	LimNégRégulFEM (limite négative régulateur FEM) Paramètre de réglage de la limite négative pour le régulateur FEM en % du flux nominal. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-100	0	-100	%	C
44.09	GainRégulFEM (gain proportionnel du régulateur FEM) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur FEM. Exemple : Le régulateur produit 15 % de la FEM nominale moteur avec <i>GainRégulFEM</i> (44.09) = 3 si l'erreur FEM est de 5 % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	0.5	-	C
44.10	IntégRégulFEM (action intégrale régulateur FEM) Temps d'intégration du régulateur FEM. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % de la FEM nominale moteur avec <i>GainRégulFEM</i> (44.09) = 3 si l'erreur FEM est de 5 % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). Dans ce cas et si <i>IntégRégulFEM</i> (44.10) = 20 ms, alors : le régulateur produit 30 % de la FEM nominale moteur si l'erreur FEM est constante après 20 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez le temps d'intégration du régulateur FEM et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	50	ms	C
44.11	Entier non signé inutilisé					
44.12	FluxCourExcit40 (courant d'excitation à 40 % de flux) Courant d'excitation à 40 % de flux en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	40	%	C
44.13	FluxCourExcit70 (courant d'excitation à 70 % de flux) Courant d'excitation à 70 % de flux en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	70	%	C
44.14	FluxCourExcit90 (courant d'excitation à 90 % de flux) Courant d'excitation à 90 % de flux en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	90	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
44.15	DéfluxageDynam (défluxage dynamique) Si la vitesse moteur franchit rapidement le point de défluxage (vitesse de base), une surtension peut se produire. Pour éviter ce problème, le point de défluxage peut être réduit avec ce paramètre qui est réglé en % de <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04). N.B. : La réduction du point de défluxage est compensée par le régulateur FEM en cas de vitesse constante ou de faibles variations de vitesse. La réduction du point de défluxage est compensée par le régulateur FEM dans le cas d'une vitesse constante ou de changement lent de la vitesse. <i>LimPosRégulFEM</i> (44.07) doit être réglé sur une valeur suffisante pour permettre au régulateur FEM de compenser. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	80	100	100	%	C
44.16	Inutilisé					
44.17	SéISurexcitat (sélection surexcitation) Paramètre de sélection de la fonction de surexcitation : 0 = NonSélection fonction surexcitation non sélectionnée (préréglage) 1 = Marche démarrage excitation avec Marche = 1 [<i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 3] 2 = EntLog1 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 3 = EntLog2 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 4 = EntLog3 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 5 = EntLog4 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 6 = EntLog5 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 7 = EntLog6 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 8 = EntLog7 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 9 = EntLog8 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée 10 = EntLog9 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog10 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog11 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = MCP Bit11 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 14 = MCP Bit12 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 15 = MCP Bit13 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 16 = MCP Bit14 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 17 = MCP Bit15 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 18 = MCA Bit12 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 19 = MCA Bit13 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 20 = MCA Bit14 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 21 = MCA Bit15 1 = surexcitation activée, 0 = surexcitation désactivée, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection		C

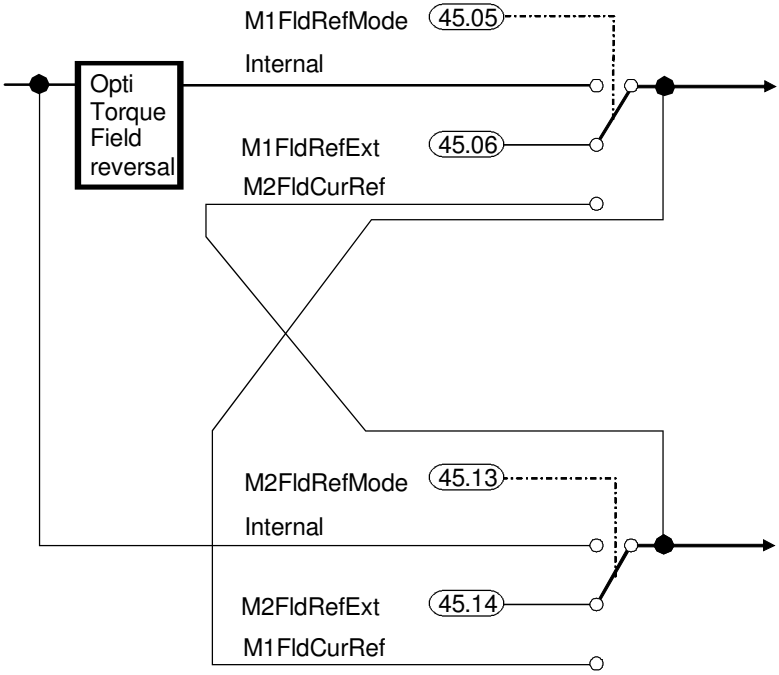
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
44.18	FacteurSurexcit (facteur surexcitation) Paramètre de réglage du facteur de surexcitation en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). Le courant de surexcitation qui en résulte doit être inférieur au courant nominal du circuit d'excitation utilisé. Dans le cas contraire, l'alarme A132 ConflitParam [MotAlarme2 (9.07) bit 15] est signalée. N.B.1 : Si <i>FacteurSurexcit</i> (44.18) > 100 % et <i>TypeExcitUtilM1</i> (99.12) = CartelIntégré à DCF804-0060 ou FEX-4-Term5A , <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) doit être réglé en conséquence. Exemple : <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) = 20 A et <i>FacteurSurexcit</i> (44.18) = 150 % alors <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) = 30 A N.B.2 : Si <i>FacteurSurexcit</i> (44.18) > 100 % et <i>TypeExcitUtilM2</i> (49.07) = CartelIntégré à DCF804-0060 ou FEX-4-Term5A , <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21) doit être réglé en conséquence. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	100	160	100	%	C
44.19	TpsSurexcitat (temps surexcitation) . Paramètre de réglage de la temporisation de surexcitation Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	600	0	s	C
44.20	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
44.21	MargeTensionInv (marge inversion de tension) La valeur de ce paramètre (en % de <i>TensionNomRés</i> (99.10)) est une marge de sécurité pour la tension moteur en mode régénératif. En réglant <i>MargeTensionInv</i> (44.21) sur 0, vous désactivez la fonction. Pour le mode régénératif : $U_{genMotor} = U_{genMax} - U_{Safety}$ with $U_{genMax} = 1.35 * \cos \alpha_{max} * U_{Mains}$ $U_{genMax} = 1.35 * \cos (20.14) * U_{Mains}$ and $U_{Safety} = (44.21) \text{ follows :}$ $U_{genMotor} = 1.35 * \cos (20.14) * U_{Mains} - (44.21) * U_{Mains}$ Exemple : Si <i>AlphaInduitMax</i> (20.14) = 150°, <i>MargeTensionInv</i> (44.21) = 10 % et $U_{Mains} = TensionNomRés$ (99.10), alors : $U_{genMotor} = 1.35 * \cos 150^\circ * U_{Mains} - 0.1 * U_{Mains}$ $U_{genMotor} = -1.16 * U_{Mains} - 0.1 * U_{Mains}$ $U_{genMotor} = 1.06 * U_{Mains}$ Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	20	6	%	C
44.22	RéfTensionExter (référence tension externe) Paramètre de réglage de la référence de tension externe en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>Sél RéfFEM</i> (44.23) = RéfTensionExter. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-100	100	0		C

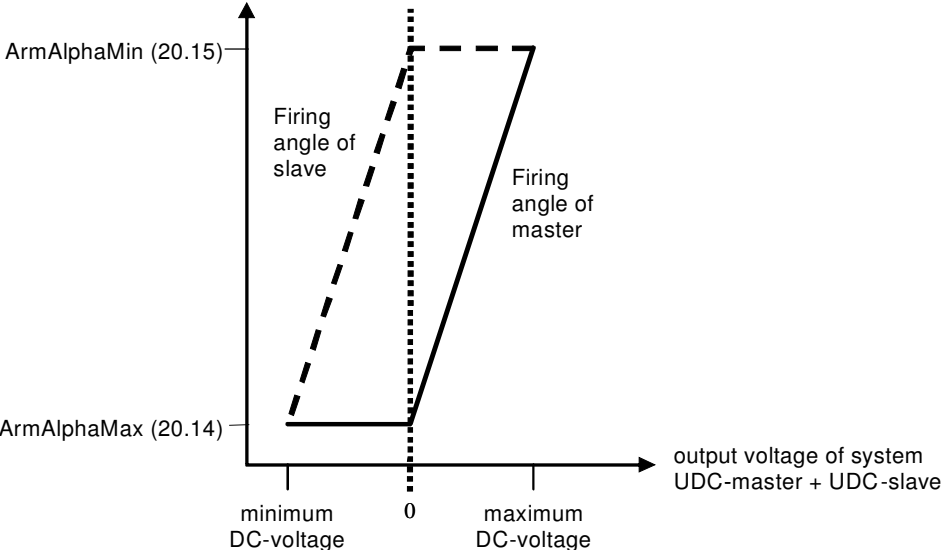
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
44.23	Sél RéfFEM (sélection référence FEM) Paramètre de sélection de la référence FEM. 0 = FEM interne FEM calculée en interne (préréglage) 1 = RéfTensionExter référence tension externe <i>RéfTensionExter</i> (44.22) 2 = EntAna1 entrée analogique EA1 3 = EntAna2 entrée analogique EA2 4 = EntAna3 entrée analogique EA3 5 = EntAna4 entrée analogique EA4 6 = EntAna5 entrée analogique EA5 7 = EntAna6 entrée analogique EA6 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	FEM interne	RéfTensionExter	EntAna6	-	C
44.24	Inutilisé					
44.25	CorrTension (correction de tension) Paramètre de réglage de la correction de tension en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02). Ajoutée à <i>Réf1TensionFEM</i> (3.25). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Non	-100	100	0		C
44.26	PenteRéfTension (pente référence tension) Paramètre de réglage de la pente de référence de tension en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02) par ms. La limite dv/dt se situe sur l'entrée du régulateur FEM. Facteur d'échelle : 100 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.01	100	30	%/ms	C
44.27	CorrFlux (correction de flux) La valeur réglée dans ce paramètre est ajoutée à la somme de référence de flux <i>SommeRéfFlux</i> (3.28). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-100	100	0	%	C
Groupe 45	Réglages convertisseur excitation					
45.01	NivRoueLibreM1 (niveau roue libre moteur 1) Paramètre de réglage du niveau roue libre de l'excitation du moteur 1 [uniquement si <i>TypeExcitUtilM1</i> (99.12) = DCF804 -0050 ou DCF804-0060] en % / ms de la tension d'alimentation réelle de l'excitation. Si deux mesures successives de la tension c.a. différent de plus de la valeur réglée dans ce paramètre, la fonction roue libre est activée. Facteur d'échelle : 1 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1000	20	%/ms	C
45.02	LimPosRégCrtM1 (limite positive sortie du régulateur de courant d'excitation moteur 1) Paramètre de réglage de la limite de sortie positive du régulateur de courant d'excitation du moteur 1 en % de la tension maxi de sortie de l'excitation. N.B. : Les excitations 4Q capables d'inverser le courant d'excitation utiliseront également la valeur de ce paramètre comme limite négative. Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	100	%	C
45.03	Inutilisé					
45.04	Inutilisé					

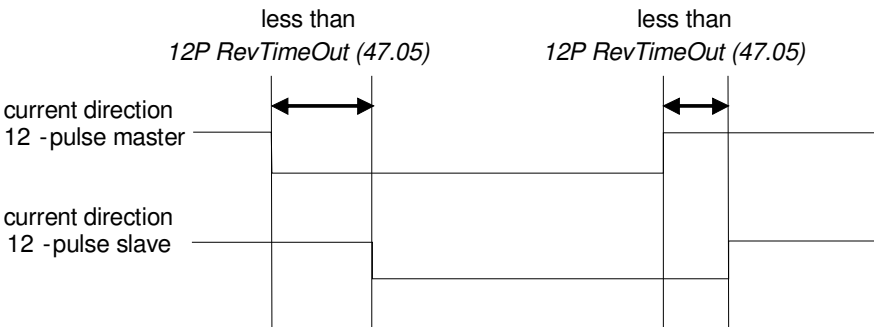
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P	
45.05	ModeRéfExcitM1 (mode de référence courant excitation moteur 1) Paramètre de sélection de la référence d'excitation du moteur 1. 0 = Interne référence courant d'excitation moteur 1 selon l'application multimoteur <i>MoteurSélect</i> (8.09) ou le ré chauffage par l'inducteur <i>SélRéChauffInduct</i> (21.18) (préréglage) 1 = RéfCourExcM2 référence courant d'excitation issue du moteur 2 2 = RéfExtExcM1 référence externe courant d'excitation <i>RéfExtExcM1</i> (45.06) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Interne		RéfExtExcM1	Interne	-	C
45.06	RéfExtExcM1 (référence externe courant d'excitation moteur 1) Paramètre de réglage de l'entrée de référence externe de courant d'excitation du moteur 1 en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>ModeRéfExcitM1</i> (45.05) = RéfExtExcM1 . Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-100	100	0	%	C	
45.07	ForcerSensCrtEx (forcer sens courant d'excitation) Paramètre de sélection de la commande de forçage du sens du courant d'excitation moteur 1 : 0 = NonSélection le sens de l'excitation est commandé par <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) et <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) (préréglage) 1 = Avant Excitation forcée sur le sens avant 2 = Arrière Excitation forcée sur le sens arrière 3 = InversionExt si un contacteur externe de la boucle de courant d'excitation est utilisé pour inverser le sens de l'excitation, ce paramètre doit permuter entre Avant et InversionExt . InversionExt adapte la tension d'induit et la supervision de la vitesse. Le verrouillage du contacteur externe et la commande <i>ForcerSensCrtEx</i> (45.07) doivent être faits avec le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de commande. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	InversionExt	NonSélection	-	C	

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
45.08	TempoSurvInvFlx (temporisation surveillance inversion de flux) Réglage de la temporisation durant laquelle <i>I_ExcitRelatM1</i> (1.29) et le flux moteur interne peuvent ne pas correspondre l'un avec l'autre lors de l'inversion de champ. Pendant cette temporisation, le défaut F522 MesureVitesse [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 5] est désactivé. N.B. : La valeur de ce paramètre s'applique uniquement pour <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Invers , FEM/Invers , Fix/Inv/Opti ou FEM/Inv/Opti . Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	20000	0	ms	C
45.09	HystInversExcit (hystérésis inversion courant d'excitation) Le signe de <i>I_ExcitRelatM1</i> (1.29) sert à générer le signal retour d'inversion de champ. Pour éviter de brouter le signal, une petite hystérésis (en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11)) est utilisée pendant la détection du signal. N.B. : Cette fonction n'est activée que si <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Invers , FEM/Invers , Fix/Inv/Opti ou FEM/Inv/Opti . Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	2	%	C
45.10	HystRéfExcitat (hystérésis référence couple excitation) Paramètre de réglage de l'hystérésis de <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) (en % du couple nominal moteur actif) pour l'inversion de champ [<i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Invers ou FEM/Invers]. L'inversion de champ est commandée par le signe de <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13). N.B. : Cette fonction n'est activée que si <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Invers ou FEM/Invers . Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	2	%	C
45.11	GainRéfExcitat (gain référence courant excitation) La fonction Opticouple calcule la référence de courant d'excitation en fonction de <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13). Ainsi, le courant d'excitation est réduit à une valeur plus faible si <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) est également faible. L'inversion de champ est accélérée en admettant que <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) soit faible durant l'inversion de champ. La fonction Opticouple est activée avec le paramètre <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) et, comme pour l'inversion de champ, uniquement disponible pour l'excitation du moteur 1. La relation entre <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) et <i>RéfCourantExciMot1</i> (3.30) est linéaire et sans offset. Elle est définie avec le paramètre <i>GainRéfExcitat</i> (45.11). Le gain est proportionnel à <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) ainsi qu'au couple nominal du moteur actif. Exemple : Avec un réglage de 20 %, 100 % du courant d'excitation est généré lorsque <i>RéfCoupleUtil</i> (2.13) = 20 %. N.B. : Cette fonction n'est activée que si <i>ModeRégulExcitat</i> (44.01) = Fixe/Opti , FEM/Opti , Fix/Inv/Opti ou FEM/Inv/Opti . Facteur d'échelle : 100 = 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	50	%	C
45.12	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
45.13	ModeRéfExcitM2 (mode de référence courant excitation moteur 2) Paramètre de sélection de la référence d'excitation du moteur 2. 0 = Interne référence courant excitation moteur 2 selon l'application multimoteur <i>MoteurSelect</i> (8.09) ou le réchauffage par l'inducteur <i>SéRéChauffInduct</i> (21.18) (préréglage) 1 = RéfCourExcM1 référence de courant d'excitation issue du moteur 1 2 = RéfExtCourExcM2 référence courant d'excitation externe <i>RéfExtCourExcM2</i> (45.14)  Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Interne	RéfExtExcitM2	Interne	-	C
45.14	RéfExtCourExcM2 (référence courant d'excitation externe moteur 2) Paramètre de réglage de l'entrée de référence de courant d'excitation externe en % de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05). N.B.: La valeur de ce paramètre s'applique uniquement si <i>ModeRéfExcitM2</i> (45.13) = RéfExtCourExcM2. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-100	100	0	%	C
45.15	NivRoueLibreM2 (niveau roue libre moteur 2) Paramètre de réglage du niveau roue libre de l'excitation du moteur 2 [uniquement si <i>TypeExcitUtilM2</i> (49.07) = DCF804-0050 ou DCF804-0060] en % / ms de la tension d'alimentation excitation réelle. Si deux mesures successives de la tension c.a. différent de plus de la valeur réglée dans ce paramètre, la fonction roue libre est activée. Facteur d'échelle : 1 == 1 %/ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1000	20	%/ms	C
45.16	LimPosRégCrtM2 (limite de sortie positive du régulateur d'excitation moteur 2) Paramètre de réglage de la limite de sortie positive du régulateur d'excitation moteur 2 en % de la tension maxi de sortie de l'excitation. N.B. : Les excitations 4Q capables d'inverser le courant d'excitation utiliseront également la valeur de ce paramètre comme limite négative. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	100	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
45.17	CorrCourantExci (correction courant d'excitation) Le courant d'excitation des moteurs 1 et 2 peut être corrigé avec <i>CorrCourantExci</i> (45.17) en % de <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) ou de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05): – 0 % à 20 % : la valeur est soustraite de la référence de courant d'excitation du moteur 1. Le résultat peut être lu au signal <i>RéfCourantExciMot1</i> (3.30). – -20 % à 0 % : la valeur absolue est soustraite de la référence de courant d'excitation du moteur 2. Le résultat peut être lu au signal <i>RéfCourantExciMot2</i> (3.31). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-20	20	0	%	C
45.18	TempoDéfMiniExc (temporisation déclenchement mini courant d'excitation) Paramètre de réglage d'une temporisation pour les défauts F541 SousIntExcM1 [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 8] ou F542 SousIntExcM2 [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 9]. Si le courant d'excitation est rétabli avant la fin de la temporisation, les défauts F541 / F542 sont ignorés : – <i>DéfExcitMiniM1</i> (30.12) – <i>DéfMiniExcitM2</i> (49.08) N.B. : Cette fonction est désactivée si <i>SélModeOpérat</i> (43.01) = ConvExcitat . Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	50	10000	2000	ms	C
45.19	Inutilisé					
45.20	FactEchCrtExcM1 (facteur d'échelle courant excitation moteur 1) Paramètre de réglage du facteur d'échelle pour l'excitation du moteur 1. La valeur réglée est protégée en écriture sauf si <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType . Pour utiliser ce paramètre, ce qui suit doit s'appliquer : – $CourNomExcitM1$ (99.11) $\leq$ <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) $\leq$ courant excitation maxi de l'excitation utilisée – Si <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) > courant d'excitation maxi de l'excitation utilisée, l'alarme A132 ConflitParam [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 15] est signalée. – Si <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) > <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20), le facteur d'échelle est automatiquement réglé par <i>CourNomExcitM1</i> (99.11). – Le facteur d'échelle est appliqué lorsque <i>CourNomExcitM1</i> (99.11) < <i>FactEchCrtExcM1</i> (45.20) et <i>TypeExcitUtilM1</i> (99.12) = CartelIntégré à DCF804-0060 ou FEX-4-Term5A. Si le facteur d'échelle est modifié, sa nouvelle valeur est prise en compte à la mise sous tension suivante. Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	60	0	A	C
45.21	FactEchCrtExcM2 (facteur d'échelle courant excitation moteur 2) Paramètre de réglage du facteur d'échelle pour l'excitation du moteur 2. La valeur de ce paramètre est protégée en écriture sauf si <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType . Pour utiliser ce paramètre, ce qui suit doit s'appliquer : – $CourNomExcitM2$ (49.05) $\leq$ <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21) $\leq$ courant d'excitation maxi de l'excitation utilisée – Si <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21) > courant d'excitation maxi de l'excitation utilisée, l'alarme A132 ConflitParam [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 15] est signalée. – Si <i>CourNomExcitM2</i> (49.05) > <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21), le facteur d'échelle est automatiquement réglé par <i>CourNomExcitM2</i> (49.05). – Le facteur d'échelle est appliqué lorsque <i>CourNomExcitM2</i> (49.05) < <i>FactEchCrtExcM2</i> (45.21) et <i>TypeExcitUtilM2</i> (49.07) = CartelIntégré à DCF804-0060 ou FEX-4-Term5A. Si le facteur d'échelle est modifié, sa nouvelle valeur est prise en compte à la mise sous tension suivante. Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	60	0	A	C
45.22	ModeExpIFex4M1 (mode d'exploitation Fex4 moteur 1) Le convertisseur DCF803-0035 peut être raccordé à une alimentation monophasée ou triphasée. 0 = monophasé alimentation monophasée 1 = triphasé alimentation triphasée (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	monopha	triphasé	triphasé	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
45.23	ModeExpIFex4M2 (mode d'exploitation Fex4 moteur 2) Le convertisseur DCF803-0035 peut être raccordé à une alimentation monophasée ou triphasée. 0 = monophasé alimentation monophasée 1 = triphasé alimentation triphasée (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	monopha	triphasé	triphasé	-	C
Groupe 47	Application 12 Pulses					
47.01	Mode 12Pulses (mode 12 pulses) Le réglage de <i>SélModeOpérat (43.01)</i> définit le fonctionnement de ce paramètre si <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = MaîtParal12P ou EsclParal12P . Ce paramètre peut prendre les valeurs suivantes : 0 = Normal le maître 12 pulses parallèle et l'esclave 12 pulses parallèle utilisent chacun leur propre régulateur de courant (préréglage) 1 = Différence l'esclave 12 pulses parallèle calcule la différence entre le courant réel du maître 12 pulses parallèle et son propre courant réel et ramène cette différence à 0 avec son régulateur de courant. 2 = Sequentiel inutilisé en mode 12 pulses parallèle 3 = PontDiodes inutilisé en mode 12 pulses parallèle Si <i>SélModeOpérat (43.01)</i> = MaîtSérie12P ou EsclSérie12P : 0 = Normal le maître 12 pulses série et l'esclave 12 pulses série sont commandés par le même angle d'allumage (préréglage) 1 = Différence inutilisé en mode 12 pulses série 2 = Sequentiel commande séquentielle des angles d'allumage. Seul un convertisseur modifie son angle d'allumage ; l'angle d'allumage de l'autre convertisseur est bloqué sur l'angle d'allumage mini ou maxi. Cf. schéma ci-après. 3 = PontDiodes le convertisseur esclave 12 pulses série est un pont de diodes.  ArmAlphaMin (20.15) Firing angle of slave Firing angle of master ArmAlphaMax (20.14) output voltage of system UDC-master + UDC-slave minimum DC-voltage 0 maximum DC-voltage Ce paramètre doit avoir la même valeur de réglage dans le maître 12 pulses et dans l'esclave 12 pulses. Avec PontDiodes, le réglage est uniquement possible dans le maître 12 pulses. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Normal	PontDiodes	Normal	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
47.02	LimDiffCourant (niveau de différence courant) Paramètre de réglage de la différence de courant admissible entre les convertisseurs des applications 12 pulses parallèle en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03). Le variateur déclenche sur défaut F534 DiffCour12P [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 1] si la valeur réglée dans ce paramètre n'est pas rétablie après fin de la temporisation réglée dans <i>TempoDiffCourt</i> (47.03). La valeur réglée dans ce paramètre s'applique uniquement au Maître 12 pulses parallèle. Facteur d'échelle : 1 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	1	50	10	%	C
47.03	TempoDiffCourt (temporisation différence de courant) Paramètre de réglage d'une temporisation pour le défaut F534 DiffCour12P [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 1]. Si la différence de courant devient inférieure à <i>LimDiffCourant</i> (47.02) avant fin de la temporisation, le défaut F534 est ignoré : – <i>LimDiffCourant</i> (47.02) La valeur réglée dans ce paramètre s'applique uniquement au Maître 12 pulses parallèle. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	64000	500	ms	C
47.04	Inutilisé					
47.05	TempoInvers12P (temporisation d'inversion 12 pulses) Dans les applications 12 pulses, le sens du courant des deux ponts (maître et esclave) est surveillé. Le variateur déclenche sur défaut F533 DéfTpsInvers [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 0] si les deux convertisseurs ont des ponts différents allumés pendant une durée supérieure à celle réglée dans ce paramètre. La valeur réglée dans ce paramètre s'applique uniquement au Maître 12 pulses. less than less than 12P RevTimeOut (47.05) 12P RevTimeOut (47.05)  N.B. : <i>TempoInvers12P</i> (47.05) doit être plus longue que <i>TempoCourantNul</i> (97.19). Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1000	100	'	C
Groupe 49	Application Multimoteur					
49.01	TensionNominM2 (tension nominale moteur 2) Tension nominale d'induit (c.c.) du moteur 2 reprise de la plaque signalétique. N.B.1 : En mode 12 pulses série, ce paramètre doit être réglé sur la valeur de tension fournie par le convertisseur lui-même soit en général 50 % de la tension nominale moteur si un seul moteur est raccordé. Si deux moteurs sont raccordés en série, la valeur de réglage est 100 % de la tension nominale d'un seul moteur. N.B.2 : Le circuit de mesure doit être adapté à des tensions moteur inférieures à 50 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	5	2000	350	V	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
49.08	DéfMiniExcitM2 (défaut excitation mini moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F542 SousIntExcM2 [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 9] si la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05)) n'est pas franchie à la fin de la temporisation <i>TempoDéfMiniExc</i> (45.18).. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	50	%	C
49.09	NivSurintExcitM2 (niveau surintensité excitation moteur 2) La variateur déclenche sur défaut F518 SurintExcM2 [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 1] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre (en % de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05)). La fonction de défaut de surintensité d'excitation est désactivée si ce paramètre est réglé sur 135 %. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	135	125	%	C
49.10	GainRégCrtExcM2 (gain proportionnel du régulateur de courant d'excitation moteur 2) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur de courant d'excitation. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal d'excitation moteur [<i>CourNomExcitM2</i> (49.05)] avec <i>GainRégCrtExcM2</i> (49.10) = 3 si l'erreur de courant d'excitation est de 5 % de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	0.1	-	C
49.11	IntéRégCrtExcM2 (action intégrale régulateur de courant d'excitation moteur 2) Temps d'intégration du régulateur de courant d'excitation. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal d'excitation du moteur [<i>CourNomExcitM2</i> (49.05)] avec <i>GainRégCrtExcM2</i> (49.10) = 3 si l'erreur de courant d'excitation est de 5 % de <i>CourNomExcitM2</i> (49.05). Dans ce cas et si <i>IntéRégCrtExcM2</i> (49.11) = 200 ms, alors : – le régulateur produit 30 % du courant nominal d'excitation du moteur si l'erreur de courant est constante après 200 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez le temps d'intégration du régulateur de courant d'excitation et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	200	ms	C
49.12	LimCourPont1M2 (limite de courant pont 1 moteur 2) Limite de courant du pont 1 en % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). En réglant ce paramètre sur 0 %, vous désactivez le pont 1. N.B. : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	0	325	100	%	C
49.13	LimCourPont2M2 (limite de courant pont 2 moteur 2) Limite de courant du pont 2 en % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). En réglant ce paramètre sur 0 %, vous désactivez le pont 2. N.B.1 : La limite de courant utilisée dépend également d'autres limites réelles du convertisseur (ex., limites de couple, autres limites de courant, défluxage). La valeur limite la plus faible s'applique. N.B.2 : Ce paramètre est réglé en interne sur 0 % si <i>TypeQuadrant</i> (4.15) = 2-Q (variateur 2Q). Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-325	0	-100	%	C
49.14	GainRégCourMot2 (gain proportionnel du régulateur de courant d'induit moteur 2) Paramètre de réglage du gain proportionnel du régulateur de courant. Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal moteur [<i>CourantNominM2</i> (49.02)] avec <i>GainRégCourMot2</i> (49.14) = 3 si l'erreur de courant est de 5 % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	100	0.1	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
49.15	IntégRégCourM2 (action intégrale du régulateur de courant d'induit moteur 2) Temps d'intégration du régulateur de courant. Ce paramètre définit le temps d'intégration du régulateur pour atteindre la même valeur que le gain proportionnel Exemple : Le régulateur produit 15 % du courant nominal moteur [<i>CourantNominM2</i> (49.02)] avec <i>GainRégCourMot2</i> (49.14) = 3 si l'erreur de courant est de 5 % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). Dans ce cas et si <i>IntégRégCourM2</i> (49.15) = 50 ms, alors : – le régulateur produit 30 % du courant nominal moteur si l'erreur de courant est constante au terme de 50 ms (15 % gain proportionnel et 15 % temps d'intégration). En réglant ce paramètre sur 0 ms, vous désactivez le temps d'intégration du régulateur de vitesse et vous réinitialisez son intégrateur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	50	ms	C
49.16	LimCourDiscMot2 (limite courant discontinu moteur 2) Seuil courant continu/discontinu en % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). L'état réel du courant continu/discontinu peut être lu dans <i>EtatRégCourant1</i> (6.03) bit 12. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	325	100	%	C
49.17	InductInduitM2 (inductance d'induit moteur 2) Paramètre de réglage de l'inductance du circuit d'induit en mH. Utilisée pour la compensation $FEM. EMF = U_A - R_A * I_A - L_A * \frac{dI_A}{dt}$ Facteur d'échelle : 100 == 1 mH Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	640	0	mH	C
49.18	RésistInduitM2 (résistance d'induit moteur 2) Paramètre de réglage de la résistance du circuit d'induit en mΩ. Utilisée pour la compensation $FEM. EMF = U_A - R_A * I_A - L_A * \frac{dI_A}{dt}$ Facteur d'échelle : 1 == 1 mΩ Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	65500	0	mΩ	C
49.19	VitesseMiniMot2 (vitesse mini moteur 2) Limite de référence de vitesse négative en tr/min pour : – <i>RéfVitesse2</i> (2.01) – <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) Valeur limitée en interne entre – (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min N.B.1 : Ce paramètre doit être réglé entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 7] est signalée. N.B.2: <i>VitesseMiniMot2</i> (49.19) s'applique également à <i>RéfVitesse4</i> (2.18) pour éviter tout dépassement des limites de vitesse par <i>CorrecVitesse</i> (23.04). Pour autoriser des vitesses supérieures (ex., application d'enroulage), vous pouvez désactiver la limite de vitesse pour <i>RéfVitesse4</i> (2.18) avec <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 4. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	-1500	tr/min	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
49.20	VitesseMaxiMot2 (vitesse maxi moteur 2) Limite de référence de vitesse positive en tr/min pour : – <i>RéfVitesse2</i> (2.01) – <i>RéfVitesseUtil</i> (2.17) Valeur limitée en interne entre – (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min N.B.1 : La valeur de ce paramètre doit être réglée entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 7] est signalée. N.B.2 : <i>VitesseMaxiMot2</i> (49.20) s'applique également à <i>RéfVitesse4</i> (2.18) pour éviter tout dépassement des limites de vitesse avec le paramètre <i>CorrecVitesse</i> (23.04). Pour autoriser des vitesses supérieures (ex., application d'enroulage), vous pouvez désactiver la limite de vitesse pour <i>RéfVitesse4</i> (2.18) avec <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 4. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10000	10000	1500	tr/min	C
49.21	SurvitesseMot2 (survitesse moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F532 SurvitesseMot [<i>MotDéfaut2</i> (9.02) bit 15] en cas de franchissement de la valeur réglée dans ce paramètre. Valeur limitée en interne entre 0 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min N.B.: La valeur de ce paramètre est également utilisée pour le réglage de la dynamo tachymétrique. L'alarme A115 AlmValTachy [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 15] est signalée pendant 10 s lors de toute modification des valeurs de la dynamo, <i>RéglageTachyM2</i> (49.26) et <i>UTachyM2Vit1000</i> (49.27) devant être réglés de nouveau. Ces réglages peuvent se faire avec le paramètre <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégFinTachy . Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	1800	tr/min	C
49.22	EchelleVitesM2 (échelle de vitesse moteur 2) Paramètre de réglage de l'échelle de vitesse du moteur 2 en tr/min. Ce paramètre définit la vitesse qui correspond à 20 000 unités de vitesse. La fonction d'échelle de vitesse est activée lorsque <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) ≥ 10 : – 20 000 unités de vitesse == <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) si ≥ 10 – 20 000 unités de vitesse == valeur absolue maxi de <i>VitesseMiniMot2</i> (49.19) et <i>VitesseMaxiMot2</i> (49.20), si <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) < 10 ou mathématiquement – Si (49.22) ≥ 10, alors 20 000 == (49.22) en tr/min – Si (49.22) < 10, alors 20 000 == [(49.19) , (49.20)] maxi en tr/min L'échelle de vitesse utilisée est lue dans <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). N.B.1 : Ce paramètre doit être réglé si la vitesse est lue ou écrite avec un système de commande (ex., liaison série). N.B.2 : La valeur de ce paramètre doit être réglée entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseM2</i> (49.03). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 7] est signalée. Conseils pour la mise en service : – réglez <i>EchelleVitesM2</i> (49.22) à la vitesse maxi – réglez <i>VitesseBaseM2</i> (49.03) à la vitesse de base – réglez <i>VitesseMaxiMot2</i> (49.20) / <i>VitesseMiniMot2</i> (49.19) à ± vitesse maxi Facteur d'échelle : 10 == 1 tr/min Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	6500	0	tr/min	C
49.23	ModeMesCodeurM2 (mode de mesure codeur moteur 2) Paramètre de sélection du mode de mesure du codeur incrémental. 0 = A+/B Dir voie A: fronts montants pour vitesse ; voie B: sens 1 = A+- voie A: fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B: non utilisée 2 = A+/B Dir voie A: fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B: sens 3 = A+-/B+- voies A et B: fronts montants et descendants pour vitesse et sens (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	A+/B Dir	A+-/B+-	A+-/B+-	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
49.24	SélMesVitesseM2 (sélecteur de mesure de vitesse moteur 2) Paramètre de sélection de la valeur de mesure de vitesse du moteur 2 : 0 = FEM vitesse calculée par le régulateur FEM (préréglage) 1 = Codeur vitesse mesurée par un codeur incrémental 2 = Tachy vitesse mesurée par une dynamo tachymétrique 3 = Externe <i>VitesseMoteur (1.04)</i> actualisée par le programme Adaptatif, programme d'application ou système de contrôle-commande Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	FEM	Externe	FEM	-	C
49.25	NbrImpulsCodM2 (nombre d'impulsions codeur moteur 2) Paramètre de réglage du nombre d'impulsions par tour du codeur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ppr Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	20	10000	1024	ppr	C
49.26	RéglageTachyM2 (réglage dynamo tachymétrique moteur 2) Réglage fin de la dynamo tachymétrique. La valeur équivaut à la valeur réelle mesurée avec une dynamo tachymétrique manuelle. – <i>RéglageTachyM2 (49.26)</i> = vitesse réelle _{TachyManu} Valeur limitée en interne par $\pm (2.29) \times 32\,767 / 20\,000$ tr/min N.B. : Les changements apportés à ce paramètre s'appliquent uniquement durant le réglage fin de la dynamo tachymétrique [<i>ModeExploitat (99.06)</i> = RégFinTachy]. Lors de ce réglage, <i>SélMesVitesseM2 (49.24)</i> est automatiquement forcé sur FEM . Attention : La valeur de ce paramètre doit être la vitesse mesurée par le tachymètre manuel et non le delta entre la référence vitesse et la vitesse mesurée. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	-10000	10000	0	tr/min	C
49.27	UTachyM2Vit1000 (tension dynamo tachymétrique moteur 2 à 1 000 tr/min) Ce paramètre est utilisé pour adapter la tension générée par la dynamo tachymétrique à une vitesse de 1 000 tr/min: – <i>UTachyM1Vit1000 (50.13)</i> ≥ 1 V, le réglage est utilisé pour calculer le gain tachymétrique – <i>UTachyM1Vit1000 (50.13)</i> = 0 V, le gain tachymétrique est mesuré avec un assistant de mesure de vitesse – <i>UTachyM1Vit1000 (50.13)</i> = -1 V, le gain tachymétrique a été mesuré avec succès avec l'assistant de mesure de vitesse N.B. : Utilisez <i>ModeExploitat (99.06)</i> = RégFinTachy Facteur d'échelle : 10 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-1	270	0	V	C
49.28	CmdeFreinMot2 (commande frein moteur 2) Activation de la commande de frein : 0 = NonSélection fonction de commande de frein non sélectionnée, préréglage 1 = Activé commande de frein activée La commande d'ouverture de frein peut être lue dans <i>MotEtatAuxil (8.02)</i> bit 8 et raccordée sur la sortie logique de commande du frein. La commande du frein peut être remplacée par <i>MotCmdeAuxil12 (7.03)</i> bit 12. Le frein est toujours fermé si ForçageFrein = 1. Dans le cas contraire, le frein est commandé par la logique de freinage interne. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	Activé	NonSélection	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
49.29	SélAcqFreinMot2 (sélection signal retour frein moteur 2) Le variateur signale l'alarme A122 AlmFreinMéca [MotAlarme2 (9.07) bit 5] ou déclenche sur défaut F552 DéfFreinMéca [MotDéfaut4 (9.04) bit 3] en fonction du réglage de <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06) si une entrée logique est sélectionnée et que le signal retour (ACQ) de frein est absent. 0 = NonSélection fonction signal retour (ACQ) de frein non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 2 = EntLog2 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 3 = EntLog3 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 4 = EntLog4 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 5 = EntLog5 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 6 = EntLog6 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 7 = EntLog7 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 8 = EntLog8 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert 9 = EntLog9 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 0 = frein fermé, 1 = frein ouvert. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog11	NonSélection	-	C
49.30	TempoOuvFreinM2 (temporisation ouverture frein moteur 2) Temporisation d'ouverture du frein. Cette fonction compense la temporisation d'ouverture mécanique du frein. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	5	0	s	C
49.31	TempoFerFreinM2 (temporisation fermeture frein moteur 2) Temporisation de fermeture du frein. Cette fonction compense le temps nécessaire au variateur pour décélérer de <i>LimVitesseNulle</i> (20.03) à vitesse réelle = 0. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	5	0	s	C
49.32	TpsThModèleMot2 (constante temps modèle thermique moteur 2) Paramètre de réglage de la constante de temps thermique du moteur 2. Temps mis par la température pour atteindre 63 % de sa valeur nominale. Le modèle thermique du moteur est désactivé si ce paramètre est réglé sur 0. Facteur d'échelle : 10 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	6400	240	s	C
49.33	ChargeLimAlmM2 (charge limite alarme moteur 2) Le variateur signale l'alarme A110 SurchargMot2 [MotAlarme1 (9.06) bit 9] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre en % de <i>CourantNominM2</i> (49.02). La valeur de sortie du modèle thermique moteur 1 correspond à <i>Mot2TempCalc</i> (1.21). Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	325	102	%	C
49.34	ChargeLimDéfM2 (charge limite défaut moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F510 SurchargMot2 [MotDéfaut1 (9.01) bit 9] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre en % de <i>CourantNominM2</i> (49.02)). La valeur de sortie du modèle thermique moteur 1 correspond à <i>Mot2TempCalc</i> (1.21). Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	325	106	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
49.35	SéITempérMot2 (sélecteur température moteur 2) Paramètre de sélection de l'entrée de mesure de température du moteur 2. Possibilités avec sondes PT100: – 3 PT100 maxi pour moteur 2 et 3 PT100 maxi pour moteur 1 ou – 6 PT100 maxi pour moteur 2 uniquement. Possibilités avec sondes CTP: – 1 CTP maxi pour moteur 2 et 1 CTP maxi pour moteur 1 ou – 2 CTP maxi pour moteur 2 uniquement 0 = NonSélection fonction de mesure de température moteur 2 non sélectionnée (préréglage) 1 = 1PT100 EA3 1 PT100 connectée sur EA3 de SDCS-IOB-3 2 = 2PT100 EA3 2 PT100 connectées sur EA3 de SDCS-IOB-3 3 = 3PT100 EA3 3 PT100 connectées sur EA3 de SDCS-IOB-3 4 = 4PT100 EA3/2 4 PT100, 3 connectée sur EA3 et 1 sur EA2 de SDCS-IOB-3 5 = 5PT100 EA3/2 5 PT100, 3 connectées sur EA3 et 2 connectées sur EA2 de SDCS-IOB-3 6 = 6PT100 EA3/2 6 PT100, 3 connectées sur EA3 et 3 connectées sur EA2 de SDCS-IOB-3 7 = 1PT100 EA8 1 PT100 connectée sur EA8 de RAIO2 8 = 2PT100 EA8 2 PT100 connectée sur EA8 de RAIO2 9 = 3PT100 EA8 3 PT100 connectée sur EA8 de RAIO2 10 = 4PT100 EA8/7 4 PT100, 3 connectées sur EA8 et 1 connectée sur EA7 de RAIO2 11 = 5PT100 EA8/7 5 PT100, 3 connectées sur EA8 et 2 connectées sur EA7 de RAIO2 12 = 6PT100 EA8/7 6 PT100, 3 connectées sur EA8 et 3 connectées sur EA7 de RAIO2 13 = 1CTP EA3 1 CTP connectée sur EA3 de SDCS-IOB-3 14 = 2CTP EA3/2 2 CTP, 1 connectée sur EA3 et 1 connectée sur EA2 de SDCS-IOB-3 15 = 1CTP EA2/Con 1 CTP connectée sur EA2 de SDCS-CON-4 N.B.1 : EA7 et EA8 doivent être activées avec <i>ModuleExtE/SA (98.06)</i>. N.B.2 : Si une seule sonde PT100 est raccordée sur une EA de la carte SDCS-IOB-3, la plage d'entrée doit être configurée par cavaliers pour un gain de 10. Pour le réglage des cavaliers de la plage d'entrée et la source de courant constant, cf. <i>Manuel d'installation</i>. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	1CTP EA2/Con	NonSélection	-	C
49.36	TempérLimAlmM2 (température limite alarme moteur 2) Le variateur signale l'alarme A108 AlmThermMot1 [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> bit 8] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre. La valeur de sortie de la température mesurée moteur 1 correspond à <i>TempérMesuréeM2 (1.23)</i>. N.B. : L'unité varie selon le réglage de <i>SéITempérMot2 (49.35)</i>. Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10	4000	0	°C	C
49.37	TempérLimDéfM2 (température limite défaut moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F509 DéfThermMot2 [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 8] en cas de franchissement de la valeur de ce paramètre. La valeur de sortie de la température mesurée moteur 1 correspond à <i>TempérMesuréeM2 (1.23)</i>. N.B. : L'unité varie selon le réglage de <i>SéITempérMot2 (49.35)</i>. Facteur d'échelle : 1 == 1 °C / 1 Ω / 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-10	4000	0	°C	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
49.38	SélKlixonMot2 (sélecteur klixon moteur 2) Le variateur déclenche sur défaut F509 DéfThermMot2 [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 8] si une entrée logique est sélectionnée et la sonde klixon est ouverte. 0 = NonSélection fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 0 = défaut, 1 = aucun défaut 2 = EntLog2 0 = défaut, 1 = aucun défaut 3 = EntLog3 0 = défaut, 1 = aucun défaut 4 = EntLog4 0 = défaut, 1 = aucun défaut 5 = EntLog5 0 = défaut, 1 = aucun défaut 6 = EntLog6 0 = défaut, 1 = aucun défaut 7 = EntLog7 0 = défaut, 1 = aucun défaut 8 = EntLog8 0 = défaut, 1 = aucun défaut 9 = EntLog9 0 = défaut, 1 = aucun défaut. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 0 = défaut, 1 = aucun défaut. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 0 = défaut, 1 = aucun défaut. Uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques N.B. : Plusieurs sondes klixons peuvent être connectées en série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	EntLog11	NonSélection	-	C
Groupe 50	Mesure vitesse					
50.01	EchelleVitesM1 (échelle de vitesse moteur 1) Paramètre de réglage de l'échelle de vitesse du moteur 1 en tr/min. Ce paramètre définit la vitesse qui correspond à 20 000 points . La fonction d'échelle de vitesse est activée quand <i>EchelleVitesM1</i> (50.01) ≥ 10: - 20 000 points == <i>EchelleVitesM1</i> (50.01) si ≥ 10 - 20 000 points == valeur absolue maxi de <i>VitesseMiniMot1</i> (20.01) et <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02) si <i>EchelleVitesM1</i> (50.01) < 10 ou mathématiquement - Si (50.01) ≥ 10, alors 20 000 == (50.01) en tr/min - Si (50.01) < 10, alors 20 000 == [(20.01) , (20.02)] maxi en tr/min L'échelle de vitesse utilisée est accessible au paramètre <i>FormatVitesUtil</i> (2.29). N.B.1 : Ce paramètre doit être réglée si la vitesse est lue ou écrite par le système de commande (ex., liaison série). N.B.2 : Ce paramètre doit être réglé entre : 0,625 et 5 fois <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04). Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2</i> (9.07) bit 7] est signalée. Conseil de mise en service : - réglez <i>EchelleVitesM1</i> (50.01) à la vitesse maxi - réglez <i>VitesseBaseMot1</i> (99.04) à la vitesse de base - réglez <i>VitesseMaxiMot1</i> (20.02) / <i>VitesseMiniMot1</i> (20.01) à ± vitesse maxi Facteur d'échelle : 10 == 1 tr/min Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	6500	0	tr/min	P
50.02	ModeMesCodeurM1 (mode de mesure codeur moteur 1) Paramètre de sélection du mode de mesure du codeur incrémental. 0 = A+/B Dir voie A : fronts montants pour vitesse; voie B : sens 1 = A+- voie A : fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B : non utilisée 2 = A+/-B Dir voie A : fronts montants et descendants pour vitesse ; voie B : sens 3 = A+/-B+- voies A & B : fronts montants et descendants pour vitesse et sens (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	A+/B Dir	A+/-B+-	A+/-B+-	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Pré-rég.	unité	C/P
50.03	SélMesVitesseM1 (sélection mesure vitesse moteur 1) Paramètre de sélection de la valeur de mesure de vitesse du moteur 1 : 0 = FEM vitesse calculée par le régulateur FEM (préréglage) 1 = Codeur vitesse mesurée par un codeur incrémental 2 = Tachy vitesse mesurée par une dynamo tachymétrique 3 = Externe <i>VitesseMoteur (1.04)</i> est actualisé par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	FEM	Externe	FEM	-	P
50.04	NbrImpulsCodM1 (nombre d'impulsions codeur moteur 1) Paramètre de réglage du nombre d'impulsions par tour du codeur. Facteur d'échelle : 1 == 1 ppr Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	20	10000	1024	ppr	P
50.05	Inutilisé					
50.06	TpsFiltrVitesse (temps filtrage vitesse réel) Paramètre de réglage du temps de filtrage réel de vitesse pour <i>VitesseMoteur (1.04)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	5	ms	C
50.07	ModeCompteurPos (mode compteur de position) Le compteur de position est basé sur le nombre de points/tour du codeur incrémental, tous les fronts d'impulsion étant comptés. La valeur de position sur 32 bits est divisée en 2 mots de 16 bits : 0 = FrontsImpuls pour mot poids faible <i>CompteurPosBas (3.07)</i> ou <i>CompPosValBasse (50.08)</i> est utilisé 1 == 1 front d'impulsion pour mot poids fort <i>CompteurPosHaut (3.08)</i> ou <i>CompPosValHaute (50.09)</i> est utilisé 1 == 65536 fronts d'impulsion 1 = Formaté pour mot poids faible <i>CompteurPosBas (3.07)</i> ou <i>CompPosValBasse (50.08)</i> est utilisé 0 == 0° et 65536 == 360° pour mot fort <i>CompteurPosHaut (3.08)</i> ou <i>CompPosValHaute (50.09)</i> est utilisé 1 == 1 tr (préréglage) Le compteur de position est commandé par <i>CommandeSync (10.04)</i> et <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> bits 9 à 11. L'état est visible dans <i>MotEtatAuxil (8.02)</i> bit 5 SynchroPrête . La fonction de commande de position doit être mise en œuvre par le programme Adaptatif, un programme d'application ou un système de contrôle-commande. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	FrontsImpuls	Formaté	Formaté	-	C
50.08	CompPosValBasse (valeur initiale basse compteur de position) Valeur initiale basse du compteur de position. L'unité varie selon le réglage de <i>ModeCompteurPos (50.07)</i> : - FrontsImpuls 1 == 1 front d'impulsion - Formaté 0 == 0° et 65536 == 360° Cf. également <i>CommandeSync (10.04)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	65536	0	-	C
50.09	CompPosValHaute (valeur initiale haute compteur de position) Valeur initiale haute du compteur de position. L'unité varie selon le réglage de <i>ModeCompteurPos (50.07)</i> : - FrontsImpuls 1 == 65536 fronts d'impulsion - Formaté 1 == 1 tr Cf. également <i>CommandeSync (10.04)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	-	C
50.10	NiveauVitesse (niveau de vitesse) Lorsque <i>VitesseMoteur (1.04)</i> atteint la valeur réglée dans ce paramètre, le bit limite atteinte [<i>MotEtatPrincip (8.01)</i> bit 10] est mis à « 1 ». Valeur limitée en interne entre – (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min et (2.29) x 32 767 / 20 000 tr/min Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	1500	tr/min	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
50.11	TempoFreinDyn (temporisation freinage dynamique) Lors d'un freinage dynamique avec mesure FEM [<i>SéIMesVitesseM1</i> (50.03) = FEM] ou en cas de défaut de mesure de vitesse, aucune information valable sur la vitesse moteur (ni sur la vitesse nulle) n'est fournie. Pour éviter un verrouillage du variateur après le freinage dynamique, la vitesse est supposée nulle après écoulement de la temporisation réglée dans ce paramètre. -1 s = la tension moteur est directement mesurée aux bornes du moteur et s'applique donc lors du freinage dynamique 0 s = aucun signal de vitesse nulle pour le freinage dynamique n'est généré 1 s à 3000 s = un signal de vitesse nulle pour le freinage dynamique est généré une fois la temporisation programmée écoulée. Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-1	3000	0	s	C
50.12	RéglageTachyM1 (réglage dynamo tachymétrique moteur 1) Régler de précision de la dynamo tachymétrique. La valeur équivaut à la vitesse réelle mesurée par un tachymètre manuel. – <i>RéglageTachyM1</i> (50.12) = vitesse réelle / <i>TachyManu</i> Valeur limitée en interne par $\pm (2.29) \times 32\,767 / 20\,000 \text{ tr/min}$ N.B. : Les modifications apportées à ce paramètre sont valables uniquement avec <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégFinTachy . Lors de ce réglage, <i>SéIMesVitesseM1</i> (50.03) est automatiquement forcé sur FEM . Attention : La valeur de ce paramètre doit être celle de la vitesse mesurée par le tachymètre manuel et non le delta entre la référence vitesse et la vitesse mesurée. Facteur d'échelle : (2.29) Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	-10000	10000	0	tr/min	C
50.13	UTachyM1Vit1000 (tension dynamo tachymétrique moteur 1 à 1000 tr/min) Paramètre servant à adapter la tension générée par la dynamo tachymétrique à une vitesse de 1 000 tr/min: – <i>UTachyM1Vit1000</i> (50.13) $\geq 1 \text{ V}$, le réglage est utilisé pour calculer le gain tachymétrique – <i>UTachyM1Vit1000</i> (50.13) = 0 V, le gain tachymétrique est mesuré avec l'assistant de mesure vitesse – <i>UTachyM1Vit1000</i> (50.13) = -1 V, le gain tachymétrique a été mesuré avec succès avec l'assistant de mesure vitesse N.B. : Utilisez <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégFinTachy ou l'assistant (micro-console ou DriveWindow Light). Facteur d'échelle : 10 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	270	60	V	P
50.14	Inutilisé					
50.15	ModeSyncPosit (mode de synchronisation compteur de position) Paramètre de sélection du mode de synchronisation du compteur de position : 0 = Simple la synchronisation suivante doit être préparée en réinitialisant Synchro prête [<i>MotEtatAuxil</i> (8.02) bit 5] avec RéinitialiserSynchro [<i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 11] (préréglage) 1 = Cyclique la synchronisation se produit à chaque événement de synchronisation Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Simple	Cyclique	Simple		C
50.16	Inutilisé					
50.17	EchelleEnroul (échelle enrouleur) Paramètre de réglage du facteur d'échelle de la vitesse réelle, avant génération de l'erreur de vitesse (Δn). Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-100	100	1		C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
Groupe 51	Communication série					
	Groupe de paramètres de communication pour les coupleurs réseau (Fxxx, Rxxx et Nxxx). Le nom et le nombre de paramètres utilisés dépendent du coupleur réseau sélectionné (cf. manuel du coupleur réseau). N.B. : Si un paramètre de communication série est modifié, sa nouvelle valeur est uniquement prise en compte en réglant FBA PAR REFRESH (51.27) (Mise à Jour param Coupleur réseau) = RESET (initialiser) ou à la mise sous tension suivante du coupleur réseau.					
51.01	Par1CommSérie (paramètre 1 liaison série) Paramètre de réglage 1 de la communication série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	.	.	.	.	P
...	...					P
51.15	Par15CommSérie (paramètre 15 liaison série) Paramètre de réglage 15 de la communication série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	32767	0	.	P
51.16	Par16CommSérie (paramètre 16 liaison série) Paramètre de réglage 16 de la communication série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	32767	0	.	P
...	...					P
51.27	FBA PAR REFRESH (Mise à Jour param Coupleur réseau) (rafraîchissement paramètre communication série) Si un paramètre de communication série est modifié, sa nouvelle valeur est uniquement prise en compte en réglant FBA PAR REFRESH (51.27) (Mise à Jour param Coupleur réseau) = RESET (initialiser) ou à la mise sous tension suivante du coupleur réseau. Ce paramètre revient automatiquement sur DONE (effectué) au terme du rafraîchissement. 0 = Done (préréglage) 1 = Reset rafraîchissement des paramètres du coupleur réseau N.B. : Fonction uniquement disponible pour les coupleurs réseau Rxxx. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Done	Reset	Done	.	P
...	...					P
51.31	Par31CommSérie (paramètre 31 liaison série) Paramètre de réglage 31 de la communication série. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	32767	0	.	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
Groupe 52	Modbus					
	Groupe de paramètres de communication pour le module coupleur Modbus RMBA-xx (cf. également manuel du coupleur Modbus). N.B. : Si un paramètre de Modbus est modifié, sa nouvelle valeur est uniquement prise en compte à la mise sous tension suivante du coupleur Modbus.					
52.01	AdresseStation (adresse station) Paramètre de réglage de l'adresse de la station. Vous ne pouvez pas affecter la même adresse à deux appareils sur un même bus. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	1	247	1	'	C
52.02	Débit transmis (débit transmis) Paramètre de sélection du débit de transmission sur la liaison Modbus : 0 = réservé 1 = 600 600 Baud 2 = 1200 1200 Baud 3 = 2400 2400 Baud 4 = 4800 4800 Baud 5 = 9600 9600 Baud (préréglage) 6 = 19200 19200 Baud Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	600	19200	9600	'	C
52.03	Parité (Parité) Paramètre de sélection de la parité et du(des) bit(s) d'arrêt. Le même réglage doit être utilisé pour toutes les stations en ligne. 0 = réservé 1 = Non1BitArrêt aucun bit de parité, un bit d'arrêt 2 = Non2BitArrêt aucun bit de parité, 2 bits d'arrêt 3 = Impaire bit d'imparité, un bit d'arrêt 4 = Paire bit de parité, un bit d'arrêt (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	réserve	Paire	Paire	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P												
Groupe 70	Commande DDCS																	
70.01	Ch0Adresse (adresse voie 0) Paramètre de réglage de la voie 0 utilisée pour la communication avec le système de contrôle-commande. - Utilisation de APC2 ou NCSA-01 (AC31). <i>Ch0Adresse (70.01)</i> = 1 - Utilisation de AC70 ou AC80 via le module bus optique (coupleurs TB810 ou TB811), <i>Ch0Adresse (70.01)</i> est calculé à partir de la borne POSITION de l'élément de la base de données DRIENG comme suit : - multipliez les centaines de la valeur POSITION par 16 - ajoutez les dizaines et les unités de la valeur POSITION au résultat Exemple :<table><tr><th>POSITION</th><th>Ch0Adresse (70.01)</th></tr><tr><td>101</td><td>16*1+01 = 17</td></tr><tr><td>712</td><td>16*7+12 = 124</td></tr></table> - utilisation de AC 800M via le module bus optique, <i>Ch0Adresse (70.01)</i> est calculé à partir de la position du module DCS600 ENG comme suit : - multipliez les centaines de la valeur POSITION par 16 - ajoutez les dizaines et les unités de la valeur POSITION au résultat Exemple :<table><tr><th>POSITION</th><th>Ch0Adresse (70.01)</th></tr><tr><td>112</td><td>16*1+12 = 28</td></tr><tr><td>503</td><td>16*5+03 = 83</td></tr></table> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	POSITION	Ch0Adresse (70.01)	101	16*1+01 = 17	712	16*7+12 = 124	POSITION	Ch0Adresse (70.01)	112	16*1+12 = 28	503	16*5+03 = 83	0	254	1	'	C
POSITION	Ch0Adresse (70.01)																	
101	16*1+01 = 17																	
712	16*7+12 = 124																	
POSITION	Ch0Adresse (70.01)																	
112	16*1+12 = 28																	
503	16*5+03 = 83																	
70.02	Ch0ContrLiaison (contrôle liaison voie 0) Contrôle de l'intensité de la voie 0 de la liaison DDCS pour les LED de transmission. Ce paramètre peut être utilisé dans des cas particuliers pour optimiser les performances de la liaison. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	1	15	10	'	C												
70.03	Ch0Débit transm (débit transmis voie 0) Paramètre de sélection du débit de transmission sur la voie 0. Il doit être réglé sur 4 Mbits/s lorsque les modules de communication du contrôleur Advant (ex., FCI ou FBA) sont utilisés. Dans le cas contraire, le système de contrôle-commande règle automatiquement le débit. 0 = 8 Mbits/s 1 = 4 Mbits/s (préréglage) 2 = 2 Mbits/s 3 = 1 Mbits/s Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	8 Mbits/s	1 Mbits/s	4 Mbits/s	'	C												
70.04	Ch0Tempo (temporisation voie 0) Temporisation de signalisation d'une rupture de communication de la voie 0. En fonction du réglage de <i>Ch0RuptureComm (70.05)</i> , soit le défaut F543 Comm_Com-8 [MotDéfaut3 (9.03) bit 10] soit l'alarme A113 Comm_Com-8 [MotAlarme1 (9.06) bit 12] est signalé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si <i>Ch0Tempo (70.04)</i> est réglé sur 0 ms. N.B.1 : La supervision est activée après réception du premier message correct. N.B.2 : La temporisation débute dès que la liaison n'actualise pas l'un des deux datasets reçus et envoyés par <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> . Exemple : Si <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> = 10, la réception des datasets 10 et 12 est supervisée. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C												

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
70.05	Ch0RuptureComm (rupture communication voie 0) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de rupture de communication de la voie 0. Le défaut F543 Comm_Com-8 [MotDéfaut3 (9.03) bit 10] est activé avec : 0 = ArrêtRampe arrêt sur la <i>RampArrêtUrgenc</i> (22.11)(préréglage) 1 = LimiteCouple arrêt par la limite de couple active 2 = RoueLibre couple nul 3 = FreinageDyn freinage dynamique L'alarme A113 Comm_Com-8 [MotAlarme1 (9.06) bit 12] est signalée avec : 4 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la vitesse précédant la signalisation de l'alarme 5 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à la vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1</i> (23.02) N.B. : La temporisation pour ce paramètre est réglée au paramètre : – <i>Ch0Tempo</i> (70.04) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ArrêtRampe	VitesseFixe1	ArrêtRampe	-	C
70.06	Ch0CfgLiaison (configuration liaison voie 0) Paramètre d'activation/désactivation de la régénération des transmetteurs optiques de la voie 0 en mode DDCS [Ch0 DriveBus (71.01) = Non] (Régénération : le variateur renvoie en écho tous les messages). La communication DDCS est typiquement utilisée avec APC2, AC70, AC80 et le module bus de l'AC 800M. 0 = Anneau fonction de régénération activée. Utilisée avec la topologie en anneau. Configuration type lorsque la voie 0 de toutes les cartes SDCS-COM-8 est raccordée en anneau. 1 = Etoile fonction de régénération désactivée. Utilisée avec une topologie en étoile, typique avec les cartes de liaison optique NDBU-x5 (préréglage) N.B. : Ce paramètre n'a aucune incidence sur le mode DriveBus [Ch0 DriveBus (71.01) = Oui]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Anneau	Etoile	Etoile	-	C
70.07	Ch1ContrLiaison (contrôle liaison voie 1) La voie 1 est utilisée pour la communication avec le coupleur AIMA-xx. Contrôle de l'intensité de la voie 1 de la liaison DDCS pour les LED de transmission. Ce paramètre peut être utilisé dans des cas particuliers pour optimiser les performances de la liaison. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	1	15	10	-	C
70.08	Ch2Adresse (adresse voie 2) La voie 2 est utilisée pour les liaisons point par point entre variateurs (ex., communication Maître-Esclave). Adresse de la voie 2 : 0 = variateur maître, cette valeur est réglée en interne si <i>Ch2ModeMaît/Esc</i> (70.09) = Maître 1, ..., 125 = adresses des variateurs esclaves Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	1	125	1	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
70.09	Ch2ModeMaît/Esc (mode Maître-Esclave voie 2) La voie 2 peut être utilisée pour envoyer des valeurs de référence (ex., référence de couple) du Maître à un ou plusieurs esclave(s). Le mode Maître-Esclave est une application dans laquelle tous les arbres des moteurs des machines sont accouplés au moyen d'engrenages, chaînes, courroies, etc. 0 = réservé 1 = NonSélection la voie 2 n'est pas utilisée pour la communication Maître-Esclave (préréglage) 2 = Maître le variateur est le maître de la liaison Maître-Esclave et envoie, via la voie 2, le contenu du dataset 41 [défini par <i>Ch2SignMaître1</i> (70.10) à <i>Ch2SignMaître33</i> (70.12)] 3 = Esclave le variateur est l'esclave de la liaison Maître-Esclave et reçoit, via la voie 2, le contenu du dataset 41 [défini par <i>Ch2SignEsclave1</i> (70.18) à <i>Ch2SignEsclave3</i> (70.20)] N.B. : L'adresse de l'esclave est définie au paramètre <i>Ch2Adresse</i> (70.08). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	Esclave	NonSélection	-	C
70.10	Ch2SignMaître1 (signal maître 1 voie 2) Signal 1 du Maître envoyé par la voie 2. Il correspond à la 1ère valeur du dataset 41 envoyé à tous les esclaves. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le préréglage usine 701 équivaut à <i>MotCmdePrincip</i> (7.01). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	701	-	C
70.11	Ch2SignMaître2 (signal maître 2 voie 2) Signal 2 du Maître envoyé par la voie 2. Il correspond à la 2ème valeur du dataset 41 envoyé à tous les esclaves. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le préréglage usine 2301 équivaut à <i>RéfVitesse</i> (23.01). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	2301	-	C
70.12	Ch2SignMaître3 (signal maître 3 voie 2) Signal 3 du Maître envoyé par la voie 2. Il correspond à la 3ème valeur du dataset 41 envoyé à tous les esclaves. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le préréglage usine 210 équivaut à <i>RéfCouple3</i> (2.10). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé I Sauvegardé : Oui	0	9999	210	-	C
70.13	Ch2ContrLiaison (contrôle liaison voie 2) Contrôle de l'intensité de la voie 2 de la liaison DDCS pour les LED de transmission. Ce paramètre peut être utilisé dans des cas particuliers pour optimiser les performances de la liaison. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé I Sauvegardé : Oui	1	15	10	-	C
70.14	Ch2Tempo (temporisation voie 2) Temporisation de signalisation d'une rupture de communication avec la voie 2. En fonction du réglage de <i>Ch2RuptureComm</i> (70.15), soit le défaut F543 Comm_Com-8 [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 10] soit l'alarme A113 Comm_Com-8 [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 12] est signalée. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms. N.B.1 : La supervision est activée à la réception du premier message correct. N.B.2 : La temporisation débute dès que la liaison n'actualise pas le dataset Maître-Esclave. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé I Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
70.15	Ch2RuptureComm (commande rupture de communication voie 2) Paramètre de sélection de la réaction du variateur en cas de rupture de communication de la voie 2. Le défaut F543 Comm_Com-8 [<i>MotDéfaut3 (9.03)</i> bit 10] est activé avec : 0 = ArrêtRampe arrêt sur la <i>RampArrêtUrgenc (22.11)</i> (préréglage) 1 = LimiteCouple arrêt par la limite de couple active 2 = RoueLibre couple nul 3 = FreinageDyn freinage dynamique L'alarme A113 Comm_Com-8 [<i>MotAlarme1 (9.06)</i> bit 12] est asignalée avec : 4 = DernVitesse le variateur continue de fonctionner à la vitesse précédant la signalisation de l'alarme 5 = VitesseFixe1 le variateur continue de fonctionner à la vitesse réglée dans <i>VitesseFixe1 (23.02)</i> N.B. : La temporisation pour ce paramètre est réglée au paramètre : – <i>Ch2Tempo (70.14)</i> Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	ArrêtRampe	VitesseFixe1	ArrêtRampe	-	C
70.16	Inutilisé					
70.17	Inutilisé					
70.18	Ch2SignEsclave1 (signal esclave 1 voie 2) Signal 1 reçu par l'esclave sur la voie 2. Il correspond à la 1 ^{ère} valeur du dataset 41 du Maître. Le format est : xxyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le préréglage usine 701 équivaut à <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	701	'	C
70.19	Ch2SignEsclave2 (signal esclave 2 voie 2) Signal 2 reçu par l'esclave sur la voie 2. Il correspond à la 2 ^{ème} valeur du dataset 41 du Maître. Le format est : xxyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le préréglage usine 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	2301	'	C
70.20	Ch2SignEsclave3 (signal esclave 3 voie 2) Signal 3 reçu par l'esclave sur la voie 2. Il correspond à la 3 ^{ème} valeur du dataset 41 du Maître. Le format est : xxyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Le préréglage usine de 2501 équivaut à <i>RéfCoupleA (25.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé I Sauvegardé : Oui	0	9999	2501	'	C
70.21	Ch3ConfigLiaison (configuration liaison voie 3) Paramètre d'activation/désactivation de la régénération des transmetteurs optiques de la voie 3. (Régénération : le variateur renvoie en écho tous les messages). 0 = Anneau fonction de régénération activée. Utilisée avec une topologie en anneau. 1 = Etoile fonction de régénération désactivée. Utilisée avec une topologie en étoile, typique avec les cartes de liaison optique NDBU-x5 (préréglage) N.B. : Ce paramètre n'a aucune incidence sur le mode Drivebus [<i>Ch0 DriveBus (71.01)</i> = Oui]. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Anneau	Etoile	Etoile	'	C
70.22	Ch3Adresse (adresse voie 3) La voie 3 est utilisée pour la communication avec les outils PC d'aide à la mise en service et à la maintenance (ex., DriveWindow). Si plusieurs variateurs sont raccordés ensemble via la voie 3, chacun doit être identifié par une adresse unique. Adresse pouvant être réglée pour la voie 3 : 0, ..., 75 adresse pour la carte SDCS-COM-8 76, ..., 124 adresse réservée aux cartes de liaison optique NDBU-x5 125, ..., 254 adresse pour la carte SDCS-COM-8 Attention : Une nouvelle adresse prend effet après mise sous tension suivante de la carte SDCS-COM-8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	1	254	1	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
70.23	Ch3ContrLiaison (contrôle liaison voie 3) Contrôle de l'intensité de la voie 3 de la liaison DDCS pour les LED de transmission. Cette valeur est ajustée par la liaison pour chaque équipement sur la liaison. Ce paramètre peut être utilisé dans des circonstances particulières pour optimiser les performances de la liaison. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : I Sauvegardé : N	1	15	15	-	C
70.24	Ch0AdrBaseDset (adresse de base dataset voie 0) Numéro du premier dataset utilisé pour la communication avec le système de commande (ex., coupleurs réseau, contrôleurs Advant). Le dataset adressé par ce paramètre est le premier envoyé par le système de commande au variateur ; alors que le dataset suivant est le premier envoyé par le variateur au système de commande, et ainsi de suite. Jusqu'à 8 datasets peuvent ainsi être échangés (adressage des datasets, cf. groupes 90 à 93). Exemples : – Ch0AdrBaseDset(70.24) = 1 datasets 1, ..., 16 – Ch0AdrBaseDset(70.24) = 10 datasets 10, ..., 25 N.B. : Les datasets pour la fonction de boîte aux lettres-API (32 et 33) ainsi que pour la liaison Maître-Esclave (41) ne sont pas programmables. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	1	16	10	-	C
Groupe 71	DriveBus					
71.01	Ch0 DriveBus (voie 0 DriveBus) Sélection du mode de communication pour la voie 0. Le mode DriveBus est utilisé avec les contrôleurs AC80 et AC 800M. 0 = Non mode DDCS 1 = Oui mode DriveBus (préréglage) Attention : Un nouveau mode ne prend effet qu'à la mise sous tension suivante de la carte SDCS-COM-8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Non	Oui	Oui	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
Groupe 83	Contrôle programme Adaptatif					
83.01	CmdeProgrAdapt (commande programme Adaptatif) Paramètre de sélection du mode de fonctionnement du programme Adaptatif. 0 = Arrêt le programme Adaptatif ne fonctionne pas et ne peut être édité (préréglage) 1 = Marche le programme Adaptatif fonctionne et ne peut être édité 2 = Edition le programme Adaptatif ne fonctionne pas et peut être édité 3 = UnCycle le programme Adaptatif n'est exécuté qu'une seule fois. Si un point de renvoi est réglé avec <i>PointRenvoi</i> (83.06), le programme Adaptatif s'arrête avant le point de renvoi. Après UnCycle , <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) revient automatiquement sur Arrêt . 4 = PasàPas un seul bloc fonction fonctionne. <i>ComptInstruct</i> (84.03) affiche le numéro du bloc fonction à exécuter lors du prochain Pas . Après chaque Pas , <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) revient automatiquement sur Arrêt . <i>ComptInstruct</i> (84.03) affiche le prochain bloc fonction à exécuter. Pour réinitialiser <i>ComptInstruct</i> (84.03) sur le premier bloc fonction, réglez <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) de nouveau sur Arrêt (même s'il était déjà réglé sur Arrêt). L'alarme A136 TpsPrgAdaAbs [MotAlarme3 (9.08) bit 3] est signalée lorsque <i>SelTempsCycle</i> (83.04) n'est pas réglé sur 5ms, 20ms, 100ms ou 500ms alors que <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) est réglé sur Marche, UnCycle ou UnEchelon . N.B. : <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) = Marche, UnCycle ou PasàPas s'applique uniquement si <i>EtatProgrAdapt</i> (84.01) ≠ EnMarche . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Arrêt	UnEchelon	Arrêt	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
83.02	EditCmd (commande d'édition) Paramètre de sélection du mode d'édition du programme d'application. Ce paramètre revient automatiquement sur Fait au terme de l'action choisie. 0 = Fait aucune action ou édition du programme d'application terminée (préréglage) 1 = Ajouter déplace le bloc fonction au point défini par <i>EditionBloc</i> (83.03) et tous les blocs fonctions suivants sont déplacés d'un point en avant . Un nouveau bloc fonction peut être placé au point à présent vide en programmant son jeu de paramètres selon la procédure habituelle. Exemple: Un nouveau bloc fonction doit être placé entre le bloc fonction 4 (84.22) à (84.27) et 5 (84.28) à (84.33). Pour ce faire : 1. réglez <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) = Edition 2. réglez <i>EditionBloc</i> (83.03) = 5 (sélection du bloc fonction 5 comme point désigné pour le nouveau bloc fonction) 3. réglez <i>EditCmd</i> (83.02) = Ajouter (déplace le bloc fonction 5 et tous les blocs fonctions suivants sont déplacés d'un point en avant) 4. programmez le point vide 5 avec (84.28) à (84.33) 2 = Effacer Efface le bloc fonction du point défini par <i>EditionBloc</i> (83.03) et déplace tous les blocs fonctions suivants un point en arrière. Pour effacer tous les blocs fonctions, réglez <i>EditionBloc</i> (83.03) = 17. 3 = Verrouiller Verrouille tous les paramètres du programme Adaptatif (les paramètres ne peuvent être lus ni modifiés). Avant d'utiliser la commande Verrouiller , réglez le code d'accès avec le paramètre <i>Code Accès</i> (83.05). Attention : n'oubliez jamais le code d'accès ! 4 = Ouvrir Déverrouille le programme . Avant d'utiliser la commande Ouvrir , <i>Code Accès</i> (83.05) doit être réglé Attention : utilisez le code d'accès correct ! Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	Fait	Ouvrir	Fait	'	C
83.03	EditionBloc (édition bloc) Paramètre d'activation du bloc fonction sélectionné par <i>EditCmd</i> (83.02) = Ajouter ou Effacer . Après Ajouter ou Effacer , <i>EditionBloc</i> (83.03) revient automatiquement sur « 1 ». N.B. : Pour effacer tous les blocs fonctions, réglez <i>EditionBloc</i> (83.03) = 17. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	1	17	1	'	C
83.04	SelTempsCycle (sélection temps de cycle) Paramètre de sélection du temps de cycle du programme Adaptatif. Son réglage s'applique à tous les blocs fonctions. 0 = Désactivé aucune tâche sélectionnée 1 = 5ms temps de cycle : 5 ms 2 = 20ms temps de cycle : 20 ms 3 = 100ms temps de cycle : 100 ms 4 = 500ms temps de cycle : 500 ms L'alarme A136 TpsPrgAdaAbs [<i>MotAlarme3</i> (9.08) bit 3] est signalée si ce paramètre n'est pas réglé sur 5ms, 20ms, 100ms ou 500ms alors que <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) est réglé sur Marche , UnCycle ou PasàPas . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Désactivé	500ms	Désactivé	'	C
83.05	Code Accès (code d'accès) Le code d'accès est un chiffre compris entre 1 et 65535 pour protéger en écriture le programme Adaptatif avec <i>EditCmd</i> (83.02). Après avoir utilisé Verrouiller ou Ouvrir , ce paramètre revient automatiquement sur « 0 ». Attention : Notez le code d'accès pour ne pas l'oublier ! Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	0	65535	0	'	C
83.06	Pointd'Arrêt (point d'arrêt) Paramètre de sélection du point d'arrêt si <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) = UnCycle . Le point de renvoi n'est pas utilisé si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	0	16	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
Groupe 84	Programme Adaptatif								
84.01	EtatProgrAdapt (mot d'état programme Adaptatif) Mot d'état du programme Adaptatif :								

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
84.04	TypeBloc1 (type bloc fonction 1) Paramètre de sélection du type de bloc fonction 1 [jeu de paramètres de bloc 1 (BPS1)]. Pour une description détaillée du type, cf. chapitre ' <i>Blocs fonctions</i> ' : 0 = NonSélection bloc fonction non sélectionné 1 = ABS valeur absolue 2 = ADD somme 3 = AND ET 4 = Bitwise comparaison de bits 5 = Bset réglage de bits 6 = Compare comparaison 7 = Count compteur 8 = D-Pot Potentiomètre motorisé (+vite/-vite) 9 = Event événement 10 = Filter filtre 11 = Limit limite 12 = MaskSet masquage jeu 13 = Max maxi 14 = Min mini 15 = MulDiv multiplication et division 16 = OR OU 17 = ParRead lecture de paramètre 18 = ParWrite écriture de paramètre 19 = PI régulateur PI 20 = PI-Bal initialisation régulateur PI 21 = Ramp rampe 22 = SqWav signaux carrés 23 = SR bascule SR 24 = Switch-B Sélecteur avec valeur booléenne 25 = Switch-I Sélecteur avec nombre entier 26 = TOFF Temporisation à la retombée 27 = TON Temporisation à la montée 28 = Trigg déclenchement 29 = XOR OR exclusif 30 = Sqrt racine carrée Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	Sqrt	NonSélection	-	C
84.05	Bloc1Entrée1 (entrée 1 bloc fonction 1) Paramètre de sélection de la source de l'entrée 1 du bloc fonction 1 (BPS1). Il existe deux types d'entrée : signaux/paramètres et constantes. – Les signaux/paramètres correspondent à tous les signaux et paramètres disponibles dans le variateur. Le format est : -xxyy , avec : - = signal/paramètre négatif, xx = groupe et yy = numéro (index). Exemple : Pour raccorder <i>RéfVitesse</i> (23.01) inversée, réglez <i>Bloc1Entrée1</i> (84.05) = -2301 et <i>Bloc1Attribut</i> (84.08) = 0 h. Pour un seul bit (ex., EnMarche bit 3 de <i>MotEtatPrincip</i> (8.01)), réglez <i>Bloc1Entrée1</i> (84.05) = 801 et <i>Bloc1Attribut</i> (84.08) = 3 h. – Les constantes sont directement fournies sur l'entrée du bloc fonction et doivent être réglées avec le paramètre <i>Bloc1Attribut</i> (84.08). Exemple: Pour raccorder la constante 12345, réglez <i>Bloc1Entrée1</i> (84.05) = 12345 et <i>Bloc1Attribut</i> (84.08) = 1000 h. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P																																										
84.06	Bloc1Entrée2 (entrée 2 bloc fonction 1) Paramètre de sélection de la source de l'entrée 2 du bloc fonction 1 (BPS1). Pour une description, cf. <i>Bloc1Entrée1 (84.05)</i> . Exemple : Pour un seul bit (ex., EnMarche bit 3 de <i>MotEtatPrincip (8.01)</i>), réglez <i>Bloc1Entrée2 (84.06)</i> = 801 et <i>Bloc1Attribut (84.08)</i> = 30 h. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0																																												
84.07	Bloc1Entrée3 (entrée 3 bloc fonction 1) Paramètre de sélection de la source de l'entrée 3 du bloc fonction 1 (BPS1). Pour une description, cf. <i>Bloc1Entrée1 (84.05)</i> . Exemple : Pour un seul bit (ex., EnMarche bit 3 de <i>MotEtatPrincip (8.01)</i>), réglez <i>Bloc1Entrée3 (84.07)</i> = 801 et <i>Bloc1Attribut (84.08)</i> = 300 h. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0																																												
84.08	Bloc1Attribut (attribut bloc fonction 1) Paramètre de réglage des attributs des 3 entrées du bloc fonction 1 [<i>Bloc1Entrée1 (84.05)</i> , <i>Bloc1Entrée2 (84.06)</i> et <i>Bloc1Entrée3 (84.07)</i>] (BPS1). <i>Bloc1Attribut (84.08)</i> se répartit comme suit : – Bit 0 – 3, entrée 1, pour extraire un bit donné d'un mot de valeur booléenne compressée – Bit 4 – 7, entrée 2, pour extraire un bit donné d'un mot de valeur booléenne compressée – Bit 8 – 11, entrée 3, pour extraire un bit donné d'un mot de valeur booléenne compressée – Bit 12 – 14, entrées 1 à 3, pour fournir directement une constante sur l'entrée <table><tr><td>15</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>0</td><td>Numéro bit</td></tr><tr><td>0</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>Valeurs booléennes compressées</td></tr></table> 3. 2. 1. Pour utiliser une entrée comme valeur constante, le bit appartenant à cette entrée doit être réglé sur haut. Bit de sélection entrée 3 bloc fonction Cette fonction permet d'extraire un bit précis d'un mot de valeur booléenne compressée. Elle sert à raccorder les entrées booléennes d'un bloc fonction à un bit donné d'un mot de valeur booléenne compressée. Avec : Bit 0 == 0000 == 0h Bit 1 == 0001 == 1h ... Bit 15 == 1111 == Fh Bit de sélection entrée 2 bloc fonction Bit de sélection entrée 1 bloc fonction Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : h Sauvegardé : Oui	15																			0	Numéro bit	0																				Valeurs booléennes compressées	0 h	FFFFh	0h		
15																			0	Numéro bit																												
0																				Valeurs booléennes compressées																												
84.09	Bloc1Sortie (sortie bloc fonction 1) Sortie bloc fonction 1. Peut être utilisée comme entrée pour d'autres blocs fonctions. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Non																																															

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre							mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
84.10 à 84.99	La description des paramètres des blocs fonctions 2 à 16 est pour l'essentiel la même que pour le bloc fonction 1. Dans le tableau ci-après, vous trouverez le numéro des paramètres de tous les blocs fonctions 1.											C
	Bloc fonction	TypeBlocx	BlocxEntrée1 Entrée 1	BlocxEntrée2 Entrée 2	BlocxEntrée3 Entrée 3	BlocxAttribut	BlocxSortie signal	BlocxSortie pointeur				
	1	84.04	84.05	84.06	84.07	84.08	84.09	86.01				
	2	84.10	84.11	84.12	84.13	84.14	84.15	86.02				
	3	84.16	84.17	84.18	84.19	84.20	84.21	86.03				
	4	84.22	84.23	84.24	84.25	84.26	84.27	86.04				
	5	84.28	84.29	84.30	84.31	84.32	84.33	86.05				
	6	84.34	84.35	84.36	84.37	84.38	84.39	86.06				
	7	84.40	84.41	84.42	84.43	84.44	84.45	86.07				
	8	84.46	84.47	84.48	84.49	84.50	84.51	86.08				
	9	84.52	84.53	84.54	84.55	84.56	84.57	86.09				
	10	84.58	84.59	84.60	84.61	84.62	84.63	86.10				
	11	84.64	84.65	84.66	84.67	84.68	84.69	86.11				
	12	84.70	84.71	84.72	84.73	84.74	84.75	86.12				
	13	84.76	84.77	84.78	84.79	84.80	84.81	86.13				
	14	84.82	84.83	84.84	84.85	84.86	84.87	86.14				
	15	84.88	84.89	84.90	84.91	84.92	84.93	86.15				
	16	84.94	84.95	84.96	84.97	84.98	84.99	86.16				
Groupe 85	Constantes utilisateur											
85.01	Constante1 (constante 1) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui							-32768	32767	0	'	C
85.02	Constante2 (constante 2) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui							-32768	32767	0	'	C
85.03	Constante3 (constante 3) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui							-32768	32767	0	'	C
85.04	Constante4 (constante 4) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui							-32768	32767	0	'	C
85.05	Constante5 (constante 5) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui							-32768	32767	0	'	C
85.06	Constante6 (constante 6) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui							-32768	32767	0	'	C
85.07	Constante7 (constante 7) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui							-32768	32767	0	'	C
85.08	Constante8 (constante 8) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui							-32768	32767	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
85.09	Constante9 (constante 9) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
85.10	Constante10 (constante 10) Paramètre de réglage d'une constante en nombre entier pour le programme Adaptatif. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
85.11	ChaîneCaract1 (chaîne caractères 1) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, vous pouvez saisir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., le nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
85.12	ChaîneCaract2 (chaîne caractères 2) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, vous pouvez saisir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., le nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
85.13	ChaîneCaract3 (chaîne caractères 3) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, vous pouvez saisir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., le nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
85.14	ChaîneCaract4 (chaîne caractères 4) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, vous pouvez saisir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., le nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
85.15	ChaîneCaract5 (chaîne caractères 5) Paramètre de réglage d'une chaîne de caractères pour le programme Adaptatif. Avec DriveWindow, il est possible de remplir une chaîne de 12 caractères maximum (ex., le nom d'un événement) qui s'affiche sur la micro-console et dans DriveWindow. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé/C Sauvegardé : Oui	'chaîne'	'chaîne'	'	'	C
Groupe 86	Sorties programme Adaptatif					
86.01	Bloc1Sortie (sortie bloc 1) La valeur de sortie du bloc fonction 1 [<i>Bloc1Sortie (84.09)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.02	Bloc2Sortie (sortie bloc 2) La valeur de sortie du bloc fonction 2 [<i>Bloc2Sortie (84.15)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.03	Bloc3Sortie (sortie bloc 3) La valeur de sortie du bloc fonction 3 [<i>Bloc3Sortie (84.21)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xxyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
86.04	Bloc4Sortie (sortie bloc 4) La valeur de sortie du bloc fonction 4 [<i>Bloc4Sortie (84.27)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.05	Bloc5Sortie (sortie bloc 5) La valeur de sortie du bloc fonction 5 [<i>Bloc5Sortie (84.33)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.06	Bloc6Sortie (sortie bloc 6) La valeur de sortie du bloc fonction 6 [<i>Bloc6Sortie (84.39)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.07	Bloc7Sortie (sortie bloc 7) La valeur de sortie du bloc fonction 7 [<i>Bloc7Sortie (84.45)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.08	Bloc8Sortie (sortie bloc 8) La valeur de sortie du bloc fonction 8 [<i>Bloc8Sortie (84.51)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.09	Bloc9Sortie (sortie bloc 9) La valeur de sortie du bloc fonction 9 [<i>Bloc9Sortie (84.57)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.10	Bloc10Sortie (sortie bloc 10) La valeur de sortie du bloc fonction 10 [<i>Bloc10Sortie (84.63)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.11	Bloc11Sortie (sortie bloc 11) La valeur de sortie du bloc fonction 11 [<i>Bloc11Sortie (84.69)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.12	Bloc12Sortie (sortie bloc 12) La valeur de sortie du bloc fonction 12 [<i>Bloc12Sortie (84.75)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Pré- rég.	unité	C/P
86.13	Bloc13Sortie (sortie bloc 13) La valeur de sortie du bloc fonction 13 [<i>Bloc13Sortie (84.81)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.14	Bloc14Sortie (sortie bloc 14) La valeur de sortie du bloc fonction 14 [<i>Bloc14Sortie (84.87)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.15	Bloc15Sortie (sortie bloc 15) La valeur de sortie du bloc fonction 15 [<i>Bloc15Sortie (84.93)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
86.16	Bloc16Sortie (sortie bloc 16) La valeur de sortie du bloc fonction [<i>Bloc16Sortie (84.99)</i>] est affectée à un récepteur (signal/paramètre) avec ce pointeur [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. Le format est : - xyyy , Avec : - = signal/paramètre inversé, xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-9999	9999	0	'	C
Groupe 90	Adresses DatasetRécep1					
	Adresses des données en réception envoyées par le système de commande au variateur. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). L'adresse de base du dataset est réglée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> .					
90.01	DsetXVal1 (Dataset X valeur 1) Valeur 1 du Dataset X (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> . Le pré-réglage usine 701 équivaut à <i>MotCmdePrincip (7.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	701	'	C
90.02	DsetXVal2 (Dataset X valeur 2) Valeur 2 du Dataset X (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> . Le pré-réglage usine 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	2301	'	C
90.03	DsetXVal3 (Dataset X valeur 3) Valeur 3 du Dataset X (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> . Le pré-réglage usine 2501 équivaut à <i>RéfCoupleA (25.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	2501	'	C
90.04	DsetXplus2Val1 (Dataset X + 2 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 2 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24) + 2</i> . Le pré-réglage usine 702 équivaut à <i>MotCmdeAuxil1 (7.02)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	702	'	C
90.05	DsetXplus2Val2 (Dataset X + 2 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 2 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24) + 2</i> . Le pré-réglage usine 703 équivaut à <i>MotCmdeAuxil12 (7.03)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	703	'	C
90.06	DsetXplus2Val3 (Dataset X + 2 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 2 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24) + 2</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
90.07	DsetXplus4Val1 (Dataset X + 4 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 4 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 4. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	0
90.08	DsetXplus4Val2 (Dataset X + 4 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 4 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 4. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	0
90.09	DsetXplus4Val3 (Dataset X + 4 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 4 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 4. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	0
90.10	DsetXplus6Val1 (Dataset X + 6 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 6 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 6. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	0
90.11	DsetXplus6Val2 (Dataset X + 6 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 6 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 6. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	0
90.12	DsetXplus6Val3 (Dataset X + 6 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 6 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 6. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	0
90.13	DsetXplus8Val1 (Dataset X + 8 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 8 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	0
90.14	DsetXplus8Val2 (Dataset X + 8 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 8 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	0
90.15	DsetXplus8Val3 (Dataset X + 8 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 8 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 8. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	999	0	'	0
90.16	DsetXplus10Val1 (Dataset X + 10 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 10 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 10. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	0
90.17	DsetXplus10Val2 (Dataset X + 10 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 10 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 10. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	0
90.18	DsetXplus10Val3 (Dataset X + 10 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 10 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 10. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	0
Groupe 91	Adresses DatasetRécep2					
	Adresses des données en réception envoyées par le système de commande au variateur. Le format est : xxyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). L'adresse de base du dataset est réglée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset(70.24)</i> .					
91.01	DsetXplus12Val1 (Dataset X + 12 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 12 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 12. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	0
91.02	DsetXplus12Val2 (Dataset X + 12 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 12 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 12. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	0

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Pré- rég.	unité	C/P
91.03	DsetXplus12Val3 (Dataset X + 12 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 12 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 12. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
91.04	DsetXplus14Val1 (Dataset X + 14 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 14 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 14. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
91.05	DsetXplus14Val2 (Dataset X + 14 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 14 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 14. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
91.06	DsetXplus14Val3 (Dataset X + 14 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 14 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 14. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
Groupe 92	Adresses DatasetTransm1					
	Adresses des données en émission envoyées par le variateur au système de commande. Le format est : xxyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). L'adresse de base du dataset est réglée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> .					
92.01	DsetXplus1Val1 (Dataset X + 1 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 1 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 1. Le pré-réglage usine 801 équivaut à <i>MotEtatPrincip (8.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	801	'	C
92.02	DsetXplus1Val2 (Dataset X + 1 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 1 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 1. Le pré-réglage usine 104 équivaut à <i>VitesseMoteur (1.04)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	104	'	C
92.03	DsetXplus1Val3 (Dataset X + 1 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 1 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 1. Le pré-réglage usine 209 équivaut à <i>RéfCouple2 (2.09)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	209	'	C
92.04	DsetXplus3Val1 (Dataset X + 3 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 3 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 3. Le pré-réglage usine 802 équivaut à <i>MotEtatAuxil (8.02)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	802	'	C
92.05	DsetXplus3Val2 (Dataset X + 3 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 3 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 3. Le pré-réglage usine 101 équivaut à <i>VitesseMotFiltr (1.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	101	'	C
92.06	DsetXplus3Val3 (Dataset X + 3 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 3 (intervalle : 2 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 3. Le pré-réglage usine 108 équivaut à <i>CoupleMoteur (1.08)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	108	'	C
92.07	DsetXplus5Val1 (Dataset X + 5 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 5 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 5. Le pré-réglage usine 901 équivaut à <i>MotDéfaut1 (9.01)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	901	'	C
92.08	DsetXplus5Val2 (Dataset X + 5 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 5 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset (70.24)</i> + 5. Le pré-réglage usine 902 équivaut à <i>MotDéfaut2 (9.02)</i> . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	902	'	C

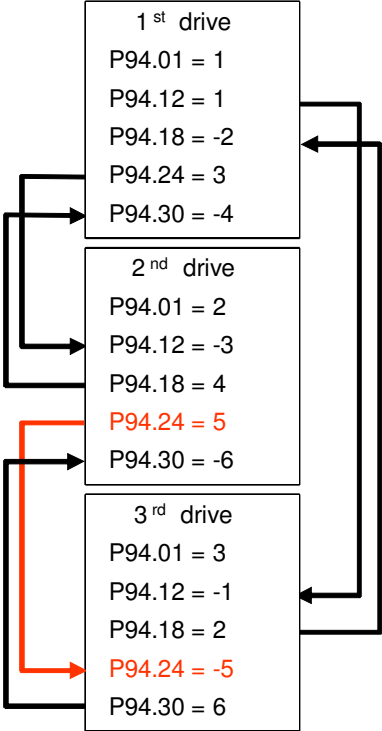
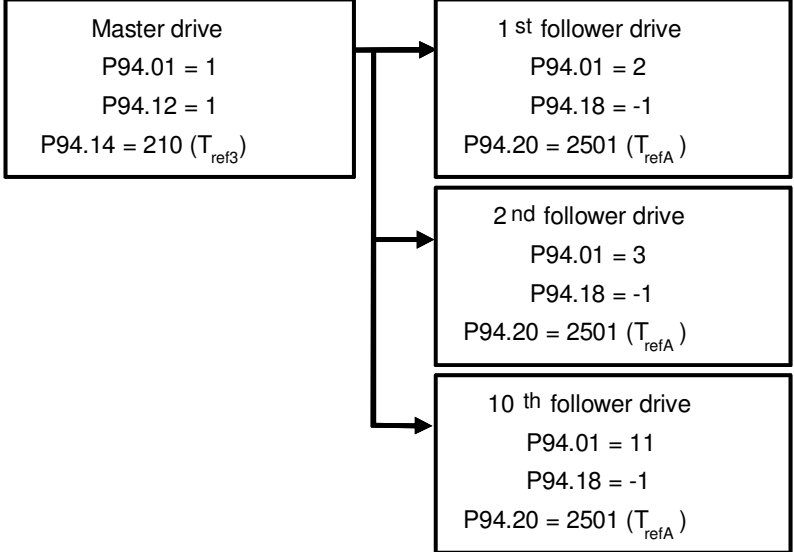
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
92.09	DsetXplus5Val3 (Dataset X + 5 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 5 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 5. Le pré réglage usine 903 équivaut à <i>MotDéfaut3</i> (9.03). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	903	'	C
92.10	DsetXplus7Val1 (Dataset X + 7 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 7 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 7. Le pré réglage usine 904 équivaut à <i>MotDéfaut4</i> (9.04). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	904	'	C
92.11	DsetXplus7Val2 (Dataset X + 7 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 7 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 7. Le pré réglage usine 906 équivaut à <i>MotAlarme1</i> (9.06). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	906	'	C
92.12	DsetXplus7Val3 (Dataset X + 7 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 7 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 7. Le pré réglage usine 907 équivaut à <i>MotAlarme2</i> (9.07). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	907	'	C
92.13	DsetXplus9Val1 (Dataset X + 9 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 9 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 9. Le pré réglage usine 908 équivaut à <i>MotAlarme3</i> (9.08). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	908	'	C
92.14	DsetXplus9Val2 (Dataset X + 9 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 9 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 9. Le pré réglage usine 803 équivaut à <i>MotLimite</i> (8.03). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	803	'	C
92.15	DsetXplus9Val3 (Dataset X + 9 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 9 (intervalle : 10 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 9. Le pré réglage usine 805 équivaut à <i>MotEtat EntLog</i> (8.05). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	805	'	C
92.16	DsetXplus11Val1 (Dataset X + 11 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 11 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 11. Le pré réglage usine 806 équivaut à <i>MotEtat SortLog</i> (8.06). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	806	'	C
92.17	DsetXplus11Val2 (Dataset X + 11 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 11 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 11. Le pré réglage usine 124 équivaut à <i>TempératurePont</i> (1.24). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	124	'	C
92.18	DsetXplus11Val3 (Dataset X + 11 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 11 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 11. Le pré réglage usine 112 équivaut à <i>TempérMesuréeM1</i> (1.22). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	122	'	C
Groupe 93	Adresses DatasetTransm 2					
	Adresses des données en émission envoyées par le variateur au système de commande. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). L'adresse de base du dataset est réglée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24).					
93.01	DsetXplus13Val1 (Dataset X + 13 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 13 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24) + 13. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P																																										
93.02	DsetXplus13Val2 (Dataset X + 13 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 13 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = $Ch0AdrBaseDset (70.24) + 13$. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C																																										
93.03	DsetXplus13Val3 (Dataset X + 13 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 13 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = $Ch0AdrBaseDset (70.24) + 13$. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C																																										
93.04	DsetXplus15Val1 (Dataset X + 15 valeur 1) Valeur 1 du Dataset X + 15 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = $Ch0AdrBaseDset (70.24) + 15$. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C																																										
93.05	DsetXplus15Val2 (Dataset X + 15 valeur 2) Valeur 2 du Dataset X + 15 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = $Ch0AdrBaseDset (70.24) + 15$. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C																																										
93.06	DsetXplus15Val3 (Dataset X + 15 valeur 3) Valeur 3 du Dataset X + 15 (intervalle : 50 ms). Adresse du dataset = $Ch0AdrBaseDset (70.24) + 15$. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C																																										
Groupe 94	Paramètres DCSLink																																															
	Groupe de paramètres de communication pour la carte SDCS-DSL-4 de la liaison DCSLink. Pour la communication entre le convertisseur d'induit et les excitations ou les variateurs 12 pulses, seuls les paramètres de communication de base [(94.01) à (94.09)] doivent être réglés. Pour la communication Maître-Esclave et variateur-variateur, les paramètres de communication de base doivent être réglés. Le transfert de données se fait au moyen de 4 boîtes aux lettres [(94.12) à (94.35)].																																															
	Préréglage des paramètres : <table border="1"> <tr> <td>Variateur simple avec excitation</td><td colspan="5"> <i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i> <i>AdresseExcitM2 (94.09) = 30</i> </td><td>Cf. exemple 1</td></tr> <tr> <td>Variateur 12 pulses</td><td colspan="5"> <i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseEsc12P (94.04) = 31</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i> </td><td>Cf. exemple 2</td></tr> </table> Exemples de réglage de paramètres pour : <table border="1"> <tr> <td>Maître-Esclave (94.01)</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>...</td><td>11</td><td>cf. exemple 3</td></tr> <tr> <td>Excitation (94.08)</td><td>21</td><td>22</td><td>23</td><td>...</td><td>31</td><td>cf. exemple 3</td></tr> <tr> <td>Esclave 12 pulses (94.04) et (94.01)</td><td>31</td><td>32</td><td>-</td><td>-</td><td>-</td><td>cf. exemple 4</td></tr> <tr> <td>Variateur-variateur (94.01)</td><td>1</td><td>2</td><td>3</td><td>-</td><td>-</td><td>cf. exemple 5</td></tr> </table>						Variateur simple avec excitation	<i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i> <i>AdresseExcitM2 (94.09) = 30</i>					Cf. exemple 1	Variateur 12 pulses	<i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseEsc12P (94.04) = 31</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i>					Cf. exemple 2	Maître-Esclave (94.01)	1	2	3	...	11	cf. exemple 3	Excitation (94.08)	21	22	23	...	31	cf. exemple 3	Esclave 12 pulses (94.04) et (94.01)	31	32	-	-	-	cf. exemple 4	Variateur-variateur (94.01)	1	2	3	-	-	cf. exemple 5
Variateur simple avec excitation	<i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i> <i>AdresseExcitM2 (94.09) = 30</i>					Cf. exemple 1																																										
Variateur 12 pulses	<i>AdresseDCSLink (94.01) = 1</i> <i>AdresseEsc12P (94.04) = 31</i> <i>AdresseExcitM1 (94.08) = 21</i>					Cf. exemple 2																																										
Maître-Esclave (94.01)	1	2	3	...	11	cf. exemple 3																																										
Excitation (94.08)	21	22	23	...	31	cf. exemple 3																																										
Esclave 12 pulses (94.04) et (94.01)	31	32	-	-	-	cf. exemple 4																																										
Variateur-variateur (94.01)	1	2	3	-	-	cf. exemple 5																																										

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<u>Exemple 1 :</u> Variateur simple avec une ou deux excitations :					
	<u>Exemple 2 :</u> Variateurs 12 pulses					
	<u>Exemple 3 :</u> Variateurs Maître-Esclave (mode diffusion)					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	Exemple 4 : Deux variateurs 12 pulses en configuration Maître-Esclave MASTER FOLLOWER					
	Exemple 5 : Configuration variateur-variateur					
94.01	AdresseDCSLink (adresse DCSLink) Paramètre de réglage de l'adresse sur la liaison DCSLink de la station. Deux stations ne peuvent être identifiées par la même adresse. Le nombre maxi de stations est 50. Cf. également exemples 1 à 5 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Le variateur déclenche sur défaut F508 DéfCarteE/S [MotDéfaut1 (9.01) bit 7] si la carte SDCS-DSL-4 est sélectionnée mais non raccordée ou défectueuse. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	63	0		C
94.02	Débit transmis (débit transmission) Paramètre de réglage du débit sur la liaison DCSLink. Ce débit décroît avec la longueur totale du câble de la liaison DCSLink. 0 = 20 kBit/s 20 kBit/s, longueur totale maxi du câble 500 m 1 = 50 kBit/s 50 kBit/s, longueur totale maxi du câble 500 m 2 = 125 kBit/s 125 kBit/s, longueur totale maxi du câble 500 m 3 = 250 kBit/s 250 kBit/s, longueur totale maxi du câble 250 m 4 = 500 kBit/s 500 kBit/s, longueur totale maxi du câble 100 m (préréglage) 5 = 800 kBit/s 800 kBit/s, longueur totale maxi du câble 50 m 6 = 888 kBit/s 888 kBit/s, longueur totale maxi du câble 35 m 7 = 1 MBit/s 1 MBit/s, longueur approximative totale du câble 25 m N.B. : La longueur maxi totale du câble est de 100 m. Le nombre maxi de stations raccordées est 50 (ex., 25 variateurs avec une excitation externe chacun). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	20 kBit/s	1 MBit/s	500 kBit/s		C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
94.03	Tempo12Pulses (temporisation 12 pulses) Paramètre de réglage de la temporisation avant signalisation d'une rupture de communication 12 pulses. Le défaut F535 Communic12P [MotDéfaut3 (9.03) bit 2] est activé. La fonction de défaut est désactivée si ce paramètre est réglé sur 0 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
94.04	AdresseEscl12P (adresse Esclave 12 pulses) Paramètre de réglage de l'adresse sur la liaison DCSLink du variateur Esclave 12 pulses dans le variateur Maître 12 pulses. Cf. également exemples 2 et 4 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	63	31	-	C
94.05	Inutilisé					
94.06	Inutilisé					
94.07	TempoExcitation (temporisation excitation) Paramètre de réglage de la temporisation avant signalisation d'une rupture de communication avec l'excitation. Selon l'excitation concernée, le défaut F516 DéfCommExcM1 [MotDéfaut1 (9.01) bit 15] ou F519 DéfCommExcM2 [MotDéfaut2 (9.02) bit 2] est activé. La fonction de défaut est désactivée si ce paramètre est réglé sur 0 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
94.08	AdresseExcitM1 (adresse excitation moteur 1) Paramètre de réglage de l'adresse sur la liaison DCSLink de l'excitation moteur 1 du variateur. Cf. également exemples 1 à 4 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». N.B. : Ce paramètre est désactivé si <i>TypeExcitUtilM1</i> (99.12) = NonSélection ou CartelIntégré . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	32	21	-	C
94.09	AdresseExcitM2 (adresse excitation moteur 2) Paramètre de réglage de l'adresse sur la liaison DCSLink de l'excitation moteur 2 du variateur. Cf. également exemple 1 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». N.B. : Ce paramètre est désactivé si <i>TypeExcitUtilM2</i> (49.07) = NonSélection ou CartelIntégré . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	32	30	-	C
94.10	Inutilisé					
94.11	Inutilisé					
	La communication variateur–variateur et Maître-Esclave utilise 4 boîtes aux lettres pour la transmission de données. Le transfert de données vers toutes les stations du système est donc possible. Chaque boîte aux lettres peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises.					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
	<u>Exemple 6 :</u> Configuration variateur-variateur : envoi de données du variateur 2 avec <i>AdresseBAL3</i> (94.24) au variateur 3 avec <i>AdresseBAL3</i> (94.24) en réglant 5 (pour transmettre des données) et -5 (pour recevoir des données). 					
	<u>Exemple 7 :</u> Configuration Maître-Esclave : envoi de <i>RéfCouple3</i> (2.10) du variateur Maître via <i>AdresseBAL1</i> (94.12) à <i>RéfCoupleA</i> (25.01) des variateurs Esclaves via <i>AdresseBAL2</i> (94.18). 					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
94.12	AdresseBAL1 (adresse boîte aux lettres 1) La boîte aux lettres 1 peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs [<i>TrmRécBAL1Val1</i> (94.13), <i>TrmRécBAL1Val2</i> (94.14), <i>TrmRécBAL1Val3</i> (94.15) et <i>TrmRécBAL1Val4</i> (94.16)]. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises. Cf. également exemples 6 et 7 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-64	64	0	'	C
94.13	TpsCycleBAL1 (temps de cycle boîte aux lettres 1) La fonction réalisée par ce paramètre dépend de <i>AdresseBAL1</i> (94.12). Si <i>AdresseBAL1</i> (94.12) est positive (== transmission de données) : Temps de cycle intervalle de communication. Cette fonction est désactivée si <i>TpsCycleBAL1</i> (94.13) est réglé sur 0 ms. Si <i>AdresseBAL1</i> (94.12) est négative (== réception de données) Temporisation de communication : temporisation avant signalisation d'une rupture de communication variateur-variateur ou Maître-Esclave. Selon le réglage de <i>RuptureCommunic</i> (30.28), le défaut F544 RuptuDCSLink [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 11] ou l'alarme A112 AlarmDCSLink [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 11] est activé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
94.14	TrmRécBAL1Val1 (transmission/réception valeur 1 boîte aux lettres 1) Transmission/réception de la valeur 1 par la boîte aux lettres 1. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.15	TrmRécBAL1Val2 (transmission/réception valeur 2 boîte aux lettres 1) Transmission/réception de la valeur 2 par la boîte aux lettres 1. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.16	TrmRécBAL1Val3 (transmission/réception valeur 3 boîte aux lettres 1) Transmission/réception de la valeur 3 par la boîte aux lettres 1. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.17	TrmRécBAL1Val4 (transmission/réception valeur 4 boîte aux lettres 1) Transmission/réception de la valeur 4 par la boîte aux lettres 1. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.18	AdresseBAL2 (adresse boîte aux lettres 2) La boîte aux lettres 2 peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs [<i>TrmRécBAL2Val1</i> (94.20), <i>TrmRécBAL2Val2</i> (94.21), <i>TrmRécBAL2Val3</i> (94.22) et <i>TrmRécBAL2Val4</i> (94.23)]. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises. Cf. également exemples 6 et 7 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-64	64	0	'	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préég.	unité	C/P
94.19	TpsCycleBAL2 (temps de cycle boîte aux lettres 2) La fonction réalisée par ce paramètre dépend de <i>AdresseBAL2</i> (94.18). Si <i>AdresseBAL2</i> (94.18) est positive (== transmission de données) : Temps de cycle intervalle de communication. Cette fonction est désactivée si <i>TpsCycleBAL2</i> (94.19) est réglé sur 0 ms. Si <i>AdresseBAL2</i> (94.18) est négative (== réception de données) : Temporisation de communication : temporisation avant signalisation d'une rupture de communication variateur-variateur ou Maître-Esclave. Selon le réglage de <i>RuptureCommunic</i> (30.28), le défaut F544 RuptuDCSLink [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 11] ou l'alarme A112 AlarmDCSLink [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 11] est activé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
94.20	TrmRécBAL2Val1 (transmission/réception valeur 1 boîte aux lettres 2) Transmission/réception de la valeur 1 par la boîte aux lettres 2. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.21	TrmRécBAL2Val2 (transmission/réception valeur 2 boîte aux lettres 2) Transmission/réception de la valeur 2 boîte aux lettres 2. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.22	TrmRécBAL2Val3 (transmission/réception valeur 3 boîte aux lettres 2) Transmission/réception de la valeur 3 par la boîte aux lettres 2. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.23	TrmRécBAL2Val4 (transmission/réception valeur 4 boîte aux lettres 2) Transmission/réception de la valeur 4 par la boîte aux lettres 2. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.24	AdresseBAL3 (adresse boîte aux lettres 3) La boîte aux lettres 3 peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs [<i>TrmRécBal3Val1</i> (94.26), <i>TrmRécBal3Val2</i> (94.27), <i>TrmRécBal3Val3</i> (94.28) et <i>TrmRécBal3Val4</i> (94.29)]. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises. Cf. également exemples 6 et 7 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-64	64	0	'	C
94.25	TpsCycleBAL3 (temps de cycle boîte aux lettres 3) La fonction réalisée par ce paramètre dépend de <i>AdresseBAL3</i> (94.24). Si <i>AdresseBAL3</i> (94.24) est positive (== transmission de données) : Temps de cycle intervalle de communication. Cette fonction est désactivée si <i>TpsCycleBAL3</i> (94.25) est réglé sur 0 ms. Si <i>AdresseBAL3</i> (94.24) est négative (== réception de données) Temporisation de communication : temporisation avant signalisation d'une rupture de communication variateur-variateur ou Maître-Esclave. Selon le réglage de <i>RuptureCommunic</i> (30.28), le défaut F544 RuptuDCSLink [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 11] ou l'alarme A112 AlarmDCSLink [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 11] est activé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
94.26	TrmRécBal3Val1 (transmission/réception valeur 1 boîte aux lettres 3) Transmission/réception de la valeur 1 par la boîte aux lettres 3. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C

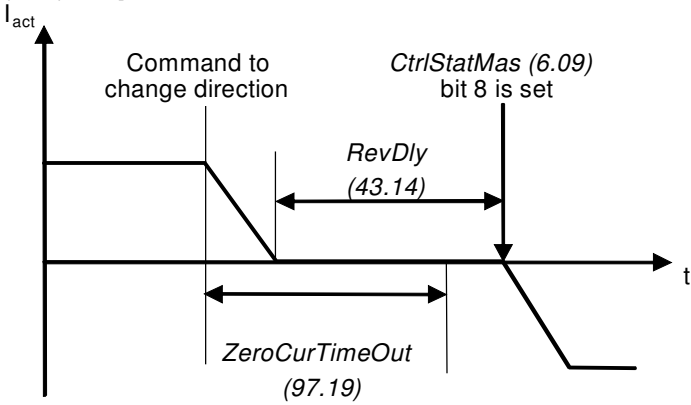
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
94.27	TrmRécBal3Val2 (transmission/réception valeur 2 boîte aux lettres 3) Transmission/réception de la valeur 2 par la boîte aux lettres 3. Le format es le suivant : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.28	TrmRécBal3Val3 (transmission/réception valeur 3 boîte aux lettres 3) Transmission/réception de la valeur 3 par la boîte aux lettres 3. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.29	TrmRécBal3Val4 (transmission/réception valeur 4 boîte aux lettres 3) Transmission/réception de la valeur 4 par la boîte aux lettres 3. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.30	AdresseBAL4 (adresse boîte aux lettres 4) La boîte aux lettres 4 peut transmettre/recevoir jusqu'à 4 valeurs [<i>TrmRécBal4Val1</i> (94.32), <i>TrmRécBal4Val2</i> (94.33), <i>TrmRécBal4Val3</i> (94.34) et <i>TrmRécBAL4Val4</i> (94.35)]. Les adresses positives transmettent les données, les négatives les reçoivent. Pour que la communication soit possible, deux adresses de boîte aux lettres sont requises. Cf. également exemples 6 et 7 ci-dessus. Cette fonction est désactivée si ce paramètre est réglé sur « 0 ». Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-64	64	0	'	C
94.31	TpsCycleBAL4 (temps de cycle boîte aux lettres 4) La fonction réalisée par ce paramètre dépend de <i>AdresseBAL4</i> (94.30). Si <i>AdresseBAL4</i> (94.30) est positive (== transmission de données) : Temps de cycle intervalle de communication Cette fonction est désactivée si <i>TpsCycleBAL44</i> (94.31) est réglé sur 0 ms. Si <i>AdresseBAL4</i> (94.30) est négative (== réception de données) : Temporisation de communication : temporisation avant signalisation d'une rupture de communication variateur-variateur ou Maître-Esclave. Selon le réglage de <i>RuptureCommunic</i> (30.28), le défaut F544 RuptuDCSLink [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 11] ou l'alarme A112 AlarmDCSLink [<i>MotAlarme1</i> (9.06) bit 11] est activé. Les fonctions de défaut et d'alarme de communication sont désactivées si ce paramètre est réglé sur 0 ms. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	64000	100	ms	C
94.32	TrmRécBal4Val1 (transmission/réception valeur 1 boîte aux lettres 4) Transmission/réception de la valeur 1 par la boîte aux lettres 4. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.33	TrmRécBal4Val2 (transmission/réception valeur 2 boîte aux lettres 4) Transmission/réception de la valeur 2 par la boîte aux lettres 4. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.34	TrmRécBal4Val3 (transmission/réception valeur 3 boîte aux lettres 4) Transmission/réception de la valeur 3 par la boîte aux lettres 4. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C
94.35	TrmRécBal4Val4 (transmission/réception valeur 4 boîte aux lettres 4) Transmission/réception de la valeur 4 par la boîte aux lettres 4. Le format est : xyyy , Avec : xx = groupe et yy = numéro (index). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	9999	0	'	C

Numéro (Index)		Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P		
Groupe 97		Mesures										
97.01		CodeType (code type) Ce paramètre est pré-réglé en usine et protégé en écriture. Le code type spécifie la mesure de courant, de tension et de température du variateur. Pour changer le code type, réglez <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType . Le changement est pris en compte à la mise sous tension suivante. 0 = Utilisateur le code type est réglé par l'utilisateur, cf. <i>ValEchelRégCour</i> (97.02), <i>ValEchelRégTens</i> (97.03), <i>ValTempMaxiPont</i> (97.04) et <i>RégBlocagePont2</i> (97.07), (valeurs de réglage utilisée par ex. pour les solutions de modernisation) 1 = S01-0020-04 code type, cf. tableau ci-après à 142 = S01-5203-05 code type, cf. tableau ci-après				Utilisateur S01-5203-05 Préréglages usine						C
		Code type de base du variateur : DCS800-AAX-YYYY-ZZ										
		Gamme de produit	DCS800									
		Type	AA	= S0	Modules							
		Type de pont	X	= 1	Pont unidirectionnel (2Q)							
				= 2	2 ponts en montage antiparallèle (4Q)							
		Type de module	YYYY	=	Courant type convertisseur							
		Tension nominale c.a.	ZZ	= 04	230 V c.a. - 400 V c.a.							
				= 05	230 V c.a. - 525 V c.a.							
				= 06	270 V c.a. - 600 V c.a.							
				= 07	315 V c.a. - 700 V c.a.							
				= 08	360 V c.a. - 800 V c.a.							
				= 10	450 V c.a. - 990 V c.a.							
		Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non										
97.02		ValEchelRégCour (réglage échelle courant convertisseur) Paramètre de réglage des voies de mesure du courant (SDCS-PIN-4 ou SDCS-PIN-51). Ce paramètre est protégé en écriture sauf si <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType : 0 A = valeur reprise du paramètre <i>CodeType</i> (97.01) 1 A à 30 000 A = valeur reprise du paramètre <i>ValEchelRégCour</i> (97.02) Cette valeur remplace la valeur du paramètre de code type. La nouvelle valeur est prise en compte et accessible au signal <i>CourantNomConv</i> (4.05) à la mise sous tension suivante. Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui				0 30000		0	A	C		

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
97.03	ValEchelRégTens (réglage échelle tension convertisseur) Paramètre de réglage des voies de mesure de tension (SDCS-PIN-4 ou SDCS-PIN-51). Ce paramètre est protégé en écriture, sauf si <i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégCodeType : 0 V = valeur reprise du paramètre <i>CodeType</i> (97.01) 1 V à 2 000 V = valeur reprise du paramètre <i>ValEchelRégTens</i> (97.03) Cette valeur remplace la valeur du paramètre de code type. La nouvelle valeur est prise en compte et accessible au signal <i>TensionNomConv</i> (4.04) à la mise sous tension suivante. Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	2000	0	V	C
97.04	ValTempMaxiPont (réglage température maxi pont) Paramètre de réglage du niveau de déclenchement des radiateurs sur défaut de température du convertisseur en °C. 0 °C = valeur reprise du paramètre <i>CodeType</i> (97.01) 1 °C à 150 °C = valeur reprise du paramètre <i>ValTempMaxiPont</i> (97.04) Cette valeur remplace la valeur du paramètre de code type et est immédiatement accessible au signal <i>TempérMaxiPont</i> (4.17). N.B. : La température maxi du pont des convertisseurs de tailles D6 et D7 est 50 °C. Facteur d'échelle : 1 == 1 °C Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	150	0	°C	C
97.05	TempoTempérConv (temporisation température convertisseur) Au lieu de mesurer la température du convertisseur, il est possible de mesurer le courant du ventilateur du convertisseur avec la carte PW-1002/3. Cette fonction de temporisation évite des messages erronés de défaut lors de l'accélération du ventilateur. 0 s = mesure de température du convertisseur activée. Le variateur déclenche sur défaut F504 DéfThermConv [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 4] en cas de température excessive du convertisseur. 1 s à 300 s = mesure du courant du ventilateur du convertisseur activée lorsque le variateur est à l'état On [<i>MCPUtilisé</i> (7.04) bit 0 On = 1]. Le variateur déclenche sur défaut F511 DéfVentiConv [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 10] si le courant du ventilateur du convertisseur est trop élevé ou absent après fin de la temporisation réglée dans ce paramètre. Facteur d'échelle : 1 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	300	0	s	C
97.06	Inutilisé					
97.07	RégBlocagePont2 (réglage blocage pont 2) Le pont 2 peut être bloqué : 0 = Auto mode de fonctionnement réglé dans <i>CodeType</i> (97.01) (préréglage) 1 = Blocage Pont2 blocage pont 2 (== fonctionnement 2Q) 2 = DéblocPont2 déblocage pont 2 (== fonctionnement 4Q) Cette valeur remplace la valeur du paramètre de code type et est immédiatement accessible au signal <i>TypeQuadrant</i> (4.15). Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	Auto	DéblocPont2	Auto		C
97.08	Inutilisé					
97.09	TpsCompTensRés (temps de compensation tension réseau) Paramètre de réglage de la constante de temps de filtrage de la compensation de tension réseau (utilisée sur la sortie du régulateur de courant). En réglant ce paramètre sur 1 000 ms, vous désactivez la fonction de compensation de tension réseau. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	1000	10	ms	C
97.10	Inutilisé					
97.11	Inutilisé					

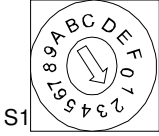
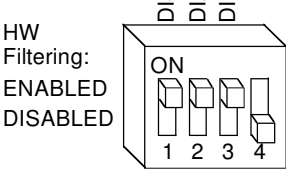
Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
97.12	VerrPhaseCompCC (boucle de verrouillage de phase pour compensation court-circuit) L'angle de phase mesuré de la boucle de verrouillage de phase des unités d'allumage peut être modifié pour compenser l'erreur due aux chutes de tension liées aux commutations. La compensation varie selon la tension de court-circuit. Ce paramètre règle la tension de court-circuit réseau (en % de <i>TensionNomRés</i> (99.10)) provoquée par le courant nominal du convertisseur pour la correction de boucle de verrouillage de phase. $\text{CompUkPLL} = uk * \frac{S_c}{S_t} * 100\%$ Avec : uk = tension de court-circuit relative du réseau S_c = puissance apparente du convertisseur et S_t = puissance apparente du transformateur Conseil de mise en service : Cette fonction sert à compenser les défauts de mesure du réseau dus aux encoches de commutation lorsque le réseau est mesuré côté secondaire du transformateur dédié. Cette situation conduit à une instabilité du courant d'induit durant les fortes charges moteur. Incrémentez lentement <i>VerrPhaseCompCC</i> (97.12) jusqu'à stabiliser le courant d'induit. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	15	0	%	C
97.13	VerrPhaseLimDév (limite de déviation de la boucle de verrouillage de phase) Paramètre de réglage de la déviation maxi autorisée pour le temps de cycle réseau entre deux mesures. Le variateur déclenche sur défaut F514 DéfSyncRésea [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 13] si la limite est dépassée. – Pour réseau 50 Hz, $360^\circ == 20ms = \frac{1}{50Hz}$ s'applique – Pour réseau 60 Hz, $360^\circ == 16.67ms = \frac{1}{60Hz}$ s'applique Facteur d'échelle : 100 == 1 ° Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	5	20	10	°	C
97.14	GainVerrouPhase (gain proportionnel de la boucle de verrouillage de phase) Réglage du gain de la boucle de verrouillage de phase de l'unité d'allumage . Facteur d'échelle : 100 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.25	8	3.75	-	C
97.15	Inutilisé					
97.16	AjustCourantCC (ajustement courant c.c.) Paramètre de réglage destiné aux variateurs dotés de circuits de mesure de courant différents pour les ponts 1 et 2. Il ajuste le courant d'induit mesuré si le pont 2 est activé. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	12.5	800	100	%	C
97.17	MesCourCCOffset (mesure courant c.c. offset) Paramètre de réglage de l'offset (en % de <i>CourantNomMot1</i> (99.03)) ajouté à la mesure du courant d'induit. La valeur de ce paramètre ajuste <i>CourantConvert</i> (1.16) ainsi que le courant d'induit réel. En réglant ce paramètre sur « 0 », vous désactivez l'offset manuel. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-5	5	0	%	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
97.18	DétecCourantNul (détection courant nul) Paramètre de sélection du mode de détection du courant nul. Utilisez un signal binaire si la détection de courant nul est effectuée par un autre convertisseur. 0 = Courant détection basée sur les résistances de détection de courant nul du convertisseur (préréglage) 1 = Tension détection basée sur la tension des thyristors du convertisseur 2 = Cour+Tension détection basée à la fois sur les résistances de détection de courant nul et sur la tension des thyristors 3 = EntLog1 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 4 = EntLog2 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 5 = EntLog3 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 6 = EntLog4 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 7 = EntLog5 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 8 = EntLog6 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 9 = EntLog7 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 10 = EntLog8 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul 11 = EntLog9 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = EntLog10 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 13 = EntLog11 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 14 = MCP Bit11 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 15 = MCP Bit12 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 16 = MCP Bit13 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 17 = MCP Bit14 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 18 = MCP Bit15 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 19 = MCA Bit12 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 20 = MCA Bit13 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 21 = MCA Bit14 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 22 = MCA Bit15 1 = courant nul détecté, 0 = courant non nul, <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 N.B. : Si un courant nul est détecté par la tension des thyristors, la plus petite des deux tensions est utilisée soit 10% de la tension réseau (1.11), soit 10V.	Courant	MCA Bit15	Courant	-	C
	Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
97.19	TempoCourantNul (temporisation courant nul) Après une commande de changement de sens du courant, le sens inverse doit être atteint avant fin des temporisations réglées aux paramètres <i>TempoCourantNul</i> (97.19) plus <i>TempoInversion</i> (43.14). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut F533 DéfTpsInvers [<i>MotDéfaut3</i> (9.03) bit 0].  La temporisation d'inversion débute sur détection du courant nul, après réception d'une commande de changement de sens du courant. Ce paramètre doit être réglé à la même valeur dans le Maître 12 pulses et l'Esclave 12 pulses. Une seule exception : – s'il n'y a pas de mesure de courant dans l'Esclave 12 pulses série [<i>SélModeOpérat</i> (43.01) = EsclSérie12P], réglez ce paramètre dans l'Esclave 12 pulses série à sa valeur maxi (600 ms). Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	12000	20	ms	C
97.20	TpsFiltCpleRéal (temps de filtrage couple réel) Paramètre de réglage de la constante de temps de filtrage du couple réel pour <i>CoupleMotFiltre</i> (1.07). Utilisé pour le régulateur FEM et la mesure FEM en retour. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	1000	ms	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
97.21	RAZCompteurKAh (remise à zéro compteur kAh) Signal logique de remise à zéro du <i>Compteur kAh</i> (1.39) : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = EntLog1 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 2 = EntLog2 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 3 = EntLog3 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 4 = EntLog4 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 5 = EntLog5 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 6 = EntLog6 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 7 = EntLog7 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 8 = EntLog8 Remise à zéro sur front montant (0 → 1) 9 = EntLog9 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 10 = EntLog10 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 11 = EntLog11 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), uniquement avec une carte d'extension d'E/S logiques 12 = MCP Bit11 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 11 13 = MCP Bit12 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 12 14 = MCP Bit13 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 13 15 = MCP Bit14 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 14 16 = MCP Bit15 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit 15 17 = MCA Bit12 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 12 18 = MCA Bit13 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 13 19 = MCA Bit14 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 14 20 = MCA Bit15 Remise à zéro sur front montant (0 → 1), <i>MotCmdeAuxil1</i> (7.02) bit 15 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	MCA Bit15	NonSélection	-	C
97.22	Inutilisé					
97.23	AjustTensionCC (ajustement tension c.c.) Paramètre de réglage destiné aux variateurs dotés de circuits de mesure de tension (tension d'induit et réseau). Il ajuste la tension d'induit mesurée. Facteur d'échelle : 10 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	12.5	800	100	%	C
97.24	MesTensCCOffset (mesure tension c.c. offset) Paramètre de réglage de l'offset (en % de <i>TensionNomMot1</i> (99.02)) ajouté à la mesure de tension d'induit. Ce paramètre ajuste <i>TensionInduit</i> (1.14) ainsi que la tension d'induit réelle. En réglant ce paramètre sur 5,1 %, vous désactivez l'offset manuel. Facteur d'échelle : 100 == 1 % Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	-5.0	5.1	5.1	%	C
97.25	TpsFiltFEMRéal (temps de filtrage FEM réelle) Paramètre de réglage de la constante de temps de filtrage de FEM réelle pour <i>U_FEM Relative</i> (1.17). Utilisé pour le régulateur FEM et la mesure FEM en retour. Facteur d'échelle : 1 == 1 ms Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	10000	10	ms	C
97.26	FiltMatérTensCC (filtre matériel tension c.c.) Paramètre de réglage du temps de filtrage du circuit de mesure tension c.c. 0 = 200 µs temps de filtrage réglé sur 200 µs 1 = 10 ms temps de filtrage réglé sur 10 ms (préréglage) Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	200 s	10 ms	10 ms	-	C
Groupe 98	Modules option					
98.01	Inutilisé					

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre				mini	maxi	Prérég.	unité	C/P	
98.02	ModuleCommunic (modules de communication)				NonSélection	FIdBusModbus	NonSélection	-	C	
	Les modules de communication suivants peuvent être sélectionnés :									
		Liaison série (Rxxx)	DDCS (ex. AC 800M)	DDCS (Nxxx)						Modbus (RMBA-xx)
	0	-	-	-						-
	1	X	-	-						-
	2	-	X	-						-
	3	-	-	X						-
	4	-	-	-						X
	5	X (lecture seule)	X	-						-
	6	-	X	-						X (lecture seule)
	7	-	-	X						X (lecture seule)
	8	X	-	-						X (lecture seule)
	0 = NonSélection	aucun module de communication sélectionné (préréglage)								
	1 = CommSérie	le variateur communique avec le système de commande via un coupleur réseau (Rxxx) inséré dans le support 1. L'adresse de début du dataset est 1. Ce choix ne s'applique pas au Modbus.								
	2 = COM-8/AC800x	le variateur communique avec le système de commande ABB via la carte SDCS-COM-8 insérée dans le support 3. L'adresse de début du dataset est sélectionnée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24).								
	3 = COM-8/Nxxx	le variateur communique avec le système de commande via la carte SDCS-COM-8 insérée dans le support 3 et un coupleur réseau (Nxxx). L'adresse de début du dataset est sélectionnée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24).								
	4 = Modbus	le variateur communique avec le système de commande via le module Modbus (RMBA-xx) inséré dans le support 1 [cf. <i>ModBusModule2</i> (98.08)]. L'adresse de début du dataset est 1.								
	5 = AC800xFIdbus	le variateur communique avec le système de commande ABB via la carte SDCS-COM-8 insérée dans le support 3 des options. L'adresse de début du dataset est sélectionnée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24). Un coupleur réseau supplémentaire (Rxxx) inséré dans le support 1 des options est utilisé uniquement à des fins de surveillance. Ce choix ne s'applique pas au module Modbus.								
	6 = AC800xModbus	le variateur communique avec le système de commande ABB via la carte SDCS-COM-8 inséré dans le support 3. L'adresse de début du dataset est sélectionnée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24). Un module ModBus supplémentaire (RMBA-xx) inséré dans le support 1 ou 2 des options [cf. <i>ModBusModule2</i> (98.08)] est uniquement utilisé à des fins de surveillance.								
	7 = NxxxModbus	le variateur communique avec le système de commande via la carte SDCS-COM-8 inséré dans le support 3 des options et un coupleur réseau (Nxxx). L'adresse de début du dataset est sélectionnée au paramètre <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24). Un module ModBus supplémentaire (RMBA-xx) inséré dans le support 1 ou 2 des options [cf. <i>ModBusModule2</i> (98.08)] est uniquement utilisé à des fins de surveillance.								
	8 = FIdBusModbus	le variateur communique avec le système de commande via un coupleur réseau (Rxxx) inséré dans le support 1 des options. L'adresse de début du dataset est 1 [cf. <i>Ch0AdrBaseDset</i> (70.24)]. Ce choix ne s'applique pas au module ModBus. Un module ModBus supplémentaire (RMBA-xx) inséré dans les supports 2 ou 3 des options [cf. <i>ModBusModule2</i> (98.08)] est uniquement utilisé à des fins de surveillance.								
	Le variateur déclenche sur défaut F508 DéfCarteE/S [<i>MotDéfaut1</i> (9.01) bit 7] si la configuration du module de communication est erronée.									
Attention : Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication des modules avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur.										
Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui										

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
98.03	ModuleExt1E/SL (module extension E/S logiques 1) Paramètre de sélection du 1^{er} module d'extension RDIO-xx. Il active les EL9, EL10, EL11, SL9 et SL10. Le module peut être inséré dans les supports 1, 2, 3 ou être raccordé à l'adaptateur externe pour modules d'E/S (AIMA) via la carte SDCS-COM-8. L'adresse 2 (cf. interrupteur S1) est uniquement requise pour un raccordement via AIMA : 0 = NonSélection 1^{er} RDIO-xx non sélectionné (préréglage) 1 = Support1 1^{er} RDIO-xx inséré dans support 1 2 = Support2 1^{er} RDIO-xx inséré dans support 2 3 = Support3 1^{er} RDIO-xx inséré dans support 3 4 = AIMA 1^{er} RDIO-xx raccordé à l'adaptateur externe pour module E/S (AIMA), adresse = 2 Le variateur déclenche sur défaut F508 DéfCarteE/S [<i>MotDéfaut1 (9.01)</i> bit 7] si le module d'extension E/SL est sélectionné mais non raccordé ou en défaut. N.B.1 : Pour détecter les signaux d'entrée plus rapidement, désactivez les filtres matériels du module RDIO-xx avec l'interrupteur S2. Le filtre matériel doit toujours être activé lorsqu'un signal c.a. est connecté. N.B.2 : Les sorties logiques peuvent être connues avec <i>MotCmdeSortLog (7.05)</i>. Attention : Pour garantir la qualité du raccordement et de la communication de la carte RDIO-xx avec la carte de commande SDCS-CON-4, vous devez utiliser les vis fournies avec le variateur. 1^{er} RDIO : Interrupteur S1 ADDRESS  Interrupteur S2  HW Filtering: ENABLED DISABLED Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	AIMA	NonSélection	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
98.14	Inutilisé					
98.15	ConfigCarte E/S (configuration carte E/S) Paramètre de sélection des cartes d'interface optionnelles (SDCS-IOB-2 et / ou SDCS-IOB-3) pour les E/S standards de la carte de commande SDCS-CON-4 : 0 = NonSélection aucune carte d'interface raccordée (préréglage) 1 = SDCS-IOB-2 seule SDCS-IOB-2 est raccordée 2 = SDCS-IOB-3 seule SDCS-IOB-3 est raccordée 3 = IOB-2+IOB-3 SDCS-IOB-2 et SDCS-IOB-3 sont raccordées Le variateur déclenche sur défaut F508 DéfCarteE/S [MotDéfaut1 (9.01) bit 7] si la configuration de la carte d'E/S est erronée. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	IOB-2+IOB-3	NonSélection	-	C
98.16	Inutilisé					
Groupe 99	Données initialisation					
99.01	Langue Paramètre de sélection de la langue de dialogue avec le variateur : 0 = English (préréglage) 1 = English AM en préparation 2 = Deutsch en préparation 3 = Italiano en préparation 4 = Español en préparation 5 = Português en préparation 6 = Nederlands en préparation 7 = Français en préparation 8 = Dansk en préparation 9 = Suomi en préparation 10 = Svenska en préparation 11 = Po-Russki en préparation 12 = Polski en préparation 13 = Turkish en préparation 14 = Cesky en préparation Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	English	Cesky	English	-	P
99.02	TensionNomMot1 (tension nominale moteur 1) Tension nominale d'induit (c.c.) moteur 1 reprise de la plaque signalétique. N.B.1 : En mode 12 pulses série, ce paramètre doit être réglé sur la valeur de tension fournie par le convertisseur lui-même, soit généralement 50 % de la tension nominale moteur si un seul moteur est raccordé, soit 100 % si deux moteurs sont raccordés en série. N.B.2 : Le circuit de mesure doit être adapté aux tensions moteur inférieures à 50 V. Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	5	2000	350	V	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérég.	unité	C/P
99.03	CourantNomMot1 (courant nominal moteur 1) Courant nominal d'induit (c.c.) du moteur 1 repris de la plaque signalétique. Si plusieurs moteurs sont raccordés au variateur, réglez le courant total de tous ces moteurs. N.B.1 : En mode 12 pulses parallèle, ce paramètre doit être réglé sur la valeur du courant fournie par le convertisseur lui-même, soit généralement 50 % du courant nominal moteur si un seul moteur est raccordé, soit 100 % si deux moteurs sont raccordés en parallèle. N.B.2 : Si le convertisseur est utilisé comme excitation triphasée, utilisez ce paramètre pour régler le courant nominal d'excitation. Facteur d'échelle : 1 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	30000	0	A	P
99.04	VitesseBaseMot1 (vitesse de base moteur 1) Vitesse de base du moteur 1 reprise de la plaque signalétique, généralement le point de défluxage. <i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i> doit être réglée entre : 0,2 et 1,6 fois <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> . Si tel n'est pas le cas, l'alarme A124 ErrFormatVit [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 7] est signalée. Facteur d'échelle : 10 == 1 tr/min Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	10	6500	1500	tr/min	P
99.05	Inutilisé					
99.06	ModeExploitat (mode d'exploitation) Cette fonction intègre plusieurs modes de test et des procédures de calibrage manuel et automatique. Le mode est automatiquement réglé sur ModeNormal après une procédure d'autocalibrage ou après un diagnostic des thyristors, réussi ou non. Si des erreurs surviennent au cours de la procédure sélectionnée, l'alarme A121 EchecAutocal [<i>MotAlarme2 (9.07)</i> bit 4] est signalée. L'origine de cette erreur peut être connue au signal <i>Diagnostic (9.11)</i> . RégCodeType revient automatiquement sur ModeNormal à la mise sous tension suivante. 0 = ModeNormal 1 = AutoCalRégCt 2 = AutoCalRégEx 3 = AutoCalFEMFx 4 = AutoCalRégVi 5 = TestMesVites 6 = CalManuRégCt 7 = CalManuRégEx 8 = DiagnostThyr 9 = TestInvChamp 10 = RégCodeType 11 = CalManuRégVi 12 = CalibManuFEM 13 = réservé 14 = RégFinTachy mode de d'exploitation normal conformément à <i>SéI ModeOpérat (43.01)</i> (préréglage) autocalibrage régulateur courant d'induit autocalibrage régulateur courant d'excitation autocalibrage régulateur FEM et linéarisation de flux autocalibrage réponse indicielle régulateur de vitesse test mesure vitesse calibrage manuel régulateur courant d'induit calibrage manuel régulateur courant d'excitation diagnostic thyristors test inversion de champ réglage code type, réglage pour: <i>CodeType (97.01)</i> <i>ValEchelRégCour (97.02)</i> <i>ValEchelRégTens (97.03)</i> <i>FactEchCrtExcM1 (45.20)</i> <i>FactEchCrtExcM2 (45.21)</i> Les nouvelles valeurs prennent effet à la mise sous tension suivante. calibrage manuel réponse indicielle régulateur de vitesse calibrage manuel régulateur FEM (en préparation) réglage fin dynamo tachymétrique N.B.1 : La chaîne de traitement des références est désactivée tant que <i>ModeExploitat (99.06)</i> ≠ ModeNormal . N.B.2 : En fonction de <i>MoteurSélect (8.09)</i> , le courant d'excitation du moteur 1 ou du moteur 2 est réglé. N.B.3 : Une excitation triphasée ne peut pas être réglée avec son convertisseur d'induit. Réglez-la en réglant <i>ModeExploitat (99.06)</i> = AutoCalRégEx dans l'excitation triphasée elle-même. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	ModeNormal	RégCodeType	ModeNormal	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
99.07	RécupApplicat (récupération macroprogramme d'application) En réglant la valeur de ce paramètre sur Oui, vous lancez le chargement/sauvegarde du macroprogramme (jeu de paramètres préreglés) sélectionné avec <i>MacroProgramme (99.08)</i>. ce paramètre revient automatiquement sur Fait au terme de l'action choisie. 0 = Fait aucune action ni changement de macroprogramme (préréglage) 1 = Oui le macroprogramme sélectionné au paramètre <i>MacroProgramme (99.08)</i> est chargé dans le variateur. N.B.1 : Les changements de macroprogramme ne sont acceptés qu'à l'état Décl [<i>MotEtatPrincip (8.01)</i> bit 1 = 0]. N.B.2 : Il faut environ 2 s aux nouvelles valeurs pour être activées. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	Fait	Oui	Fait	-	P
99.08	MacroProgramme (macroprogramme d'application) Paramètre de sélection du macroprogramme (jeu de paramètres préreglés) à charger/sauvegarder de la RAM en mémoire Flash. En plus des macroprogrammes préreglés, deux macroprogrammes Utilisateur (Utilisateur1 et Utilisateur2) sont disponibles. Le macroprogramme sélectionné est immédiatement lancé en réglant <i>RécupApplicat (99.07)</i> = Oui. Ce paramètre revient automatiquement sur NonSélection au terme de l'action choisie. Le macroprogramme sélectionné peut être connu avec <i>MacroSélect (8.10)</i> : 0 = NonSélection Fonction non sélectionnée (préréglage) 1 = Usine chargement macroprogramme Usine (jeu de paramètres préreglés) en mémoires RAM et Flash 2 = ChargerUtil1 chargement macroprogramme Utilisateur1 en mémoires RAM et Flash 3 = SauvegUtil1 sauvegarde jeu de paramètres réels de mémoire RAM vers macroprogramme Utilisateur1 4 = ChargeUtil2 chargement macroprogramme Utilisateur2 en mémoires RAM et Flash 5 = SauveUtil2 sauvegarde jeu de paramètres réels de mémoire RAM vers macroprogramme Utilisateur2 6 = Standard chargement macroprogramme standard en mémoires RAM et Flash 7 = Man/VitConst chargement macroprogramme manuel/vitesse constante en mémoires RAM et Flash 8 = Manuel/Auto chargement macroprogramme manuel/automatique de mémoire RAM en mémoire Flash 9 = Manu/MotoPot chargement macroprogramme manuel/motopotentiomètre en mémoires RAM et Flash 10 = réservé réservé 11 = MotoPot chargement macroprogramme motopotentiomètre en mémoires RAM et Flash 12 = RéglCouple chargement macroprogramme régulation couple en mémoires RAM et Flash N.B.1 : Lors du chargement d'un macroprogramme, les paramètres du groupe 99 sont activés/désactivés. N.B.2 : Si Utilisateur1 est activé, <i>MotEtatAuxil (8.02)</i> bit 3 est mis à « 1 ». Si Utilisateur2 est activé, <i>MotEtatAuxil (8.02)</i> bit 4 est mis à « 1 ». N.B.3 : Il est possible de modifier tous les paramètres préreglés d'un macroprogramme chargé. Sur commande de changement ou de récupération d'un macroprogramme, les paramètres du macroprogramme récupèrent leurs préreglages. N.B.4 : Si le macroprogramme Utilisateur1 ou Utilisateur2 est chargé avec <i>ChangeParam (10.10)</i>, il n'est pas sauvegardé en mémoire Flash et donc non conservé après mise hors tension. N.B.5 : La fonction de sauvegarde mémoire de DriveWindow sauvegarde uniquement le macroprogramme actif. Les macroprogrammes Utilisateur1 et Utilisateur2 doivent être sauvegardés séparément. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Non	NonSélection	RéglCouple	NonSélection	-	P

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Préreg.	unité	C/P
99.09	NuméroEquipem (numéro équipement) / NomEquipement (nom équipement) L'utilisateur peut attribuer un numéro au variateur avec la micro-console ou DriveWindow Light de même qu'un nom (12 caractères) avec DriveWindow, nom qui s'affiche à la place du numéro sur la micro-console et dans DriveWindow N.B. : Avec une carte SDCS-CON-8, le paramètre 99.09 est appelé NuméroEquipem ; dans le cas contraire, il est appelé NomEquipement . Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé /C Sauvegardé : Oui	0	65535	0	-	C
99.10	TensionNomRés (tension nominale réseau) Tension nominale réseau (c.a.). Les valeurs pré réglées et maxi sont attribuées automatiquement conformément à <i>CodeType (97.01)</i> ou <i>ValEchelRégTens (97.03)</i> . Valeur absolue maxi : 2 000 V Facteur d'échelle : 1 == 1 V Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0	(97.01) / (97.03)	(97.01) / (97.03)	V	P
99.11	CourNomExcitM1 (courant excitation nominal moteur 1) Paramètre de réglage du courant nominal d'excitation du moteur 1 repris de la plaque signalétique. N.B. : Si le convertisseur est utilisé comme excitation triphasée, utilisez <i>CourantNomMot1 (99.03)</i> pour régler le courant d'excitation nominal. Facteur d'échelle : 100 == 1 A Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.3	655	0.3	A	P
99.12	TypeExcitUtilM1 (type d'excitation utilisé moteur 1) Paramètre de sélection du type d'excitation utilisé pour le moteur 1 : 0 = NonSélection aucune excitation raccordée ou excitation non ABB raccordée 1 = CarteIntégré excitation 2Q intégrée (uniquement tailles D1-D4) (préréglage) 2 = FEX-425-Int excitation 2Q 25 A interne (uniquement taille D5) 3 = DCF803-0035 excitation 2Q 35 A externe utilisée pour courants d'excitation de 0,3 A à 35 A (bornes X100.1 et X100.3) 4 = DCF803-0050 excitation 2Q 50 A externe 5 = DCF804-0050 excitation 4Q 50 A externe 6 = DCF803-0060 excitation 2Q 60 A externe 7 = DCF804-0060 excitation 4Q 60 A externe 8 = DCS800-S01 excitation triphasée 2Q externe 9 = DCS800-S02 excitation triphasée 4Q externe 10 = réservé à 19 = réservé 20 = FEX-4-Term5A excitation 2Q 35 A externe utilisée pour courants d'excitation de 0,3 A à 5 A (bornes X100.2 et X100.3) 21 = réservé Si le type d'excitation est modifié, sa nouvelle valeur prend effet à la mise sous tension suivante. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : C Sauvegardé : Oui	NonSélection	résumé	CarteIntégré	-	P
99.13	Inutilisé					
99.14	Inutilisé					
99.15	Potentiomètre1 (potentiomètre 1) Paramètre de réglage de la référence de test constante 1 pour les fonctions de calibrage manuel (cf. <i>MacroProgramme (99.08)</i>) et le générateur de signaux carrés. N.B. : La valeur dépend de la destination choisie pour le signal carré [ex., <i>IndexSignCarré (99.18)</i> = 2301 désigne <i>FormatVitesUtil (2.29)</i>] : – Tension 100% == 10 000 – Courant 100% == 10 000 – Couple 100% == 10 000 – Vitesse 100% == <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> == 20 000 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	-	C

Numéro (Index)	Nom du signal/paramètre	mini	maxi	Prérégl.	unité	C/P
99.16	Potentiomètre2 (potentiomètre 2) Paramètre de réglage de la référence de test constante 2 pour les fonctions de calibrage manuel (cf. <i>MacroProgramme (99.08)</i>) et le générateur de signaux carrés. N.B. : La valeur dépend de la destination choisie pour le signal carré [ex., <i>IndexSignCarré (99.18)</i> = 2301 désigne <i>FormatVitesUtil (2.29)</i>] : – Tension 100 % == 10 000 – Courant 100 % == 10 000 – Couple 100 % == 10 000 – Vitesse 100 % == <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> == 20 000 Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier signé Sauvegardé : Oui	-32768	32767	0	'	C
99.17	PériodSignCarré (période signaux carrés) Paramètre de réglage de la période du générateur de signaux carrés. Facteur d'échelle : 100 == 1 s Type : Entier non signé Sauvegardé : Oui	0.01	655	10	s	C
99.18	IndexSignCarré (index signaux carrés) Numéro (index) de la source (signal/paramètre) du signal carré [ex., 2301 équivaut à <i>RéfVitesse (23.01)</i>]. N.B. : Après mise sous tension, <i>IndexSignCarré (99.18)</i> revient sur « 0 » et désactive ainsi la fonction de signaux carrés. Facteur d'échelle : 1 == 1 Type : Entier non signé Sauvegardé : Non	0	9999	0	'	C

Micro-console du DCS800

Généralités

Ce chapitre décrit l'utilisation de la micro-console du DCS800.

Mise en service

La mise en service permet de paramétrer le variateur et de régler les paramètres de communication et d'exploitation du variateur. En fonction des besoins, la procédure de mise en service inclut les étapes suivantes :

- L'Assistant de mise en service (via la micro-console du DCS800 ou DriveWindow Light) guide l'utilisateur pendant la configuration. L'Assistant de mise en service de la micro-console du DCS800 est automatiquement exécuté à sa première mise sous tension ; il est également accessible à tout moment via le menu principal.
- Les macroprogrammes d'application permettent de sélectionner des configurations types du système. Cf. chapitre *Macroprogrammes d'application*.
- Des réglages supplémentaires sont possibles avec la micro-console pour sélectionner et régler manuellement chaque paramètre. Cf. chapitre *Liste des signaux et paramètres*.

Micro-console

La micro-console du DCS800 permet à l'utilisateur de commander le variateur, de consulter les données d'état, de régler les paramètres et d'utiliser les assistants pré-paramétrés.

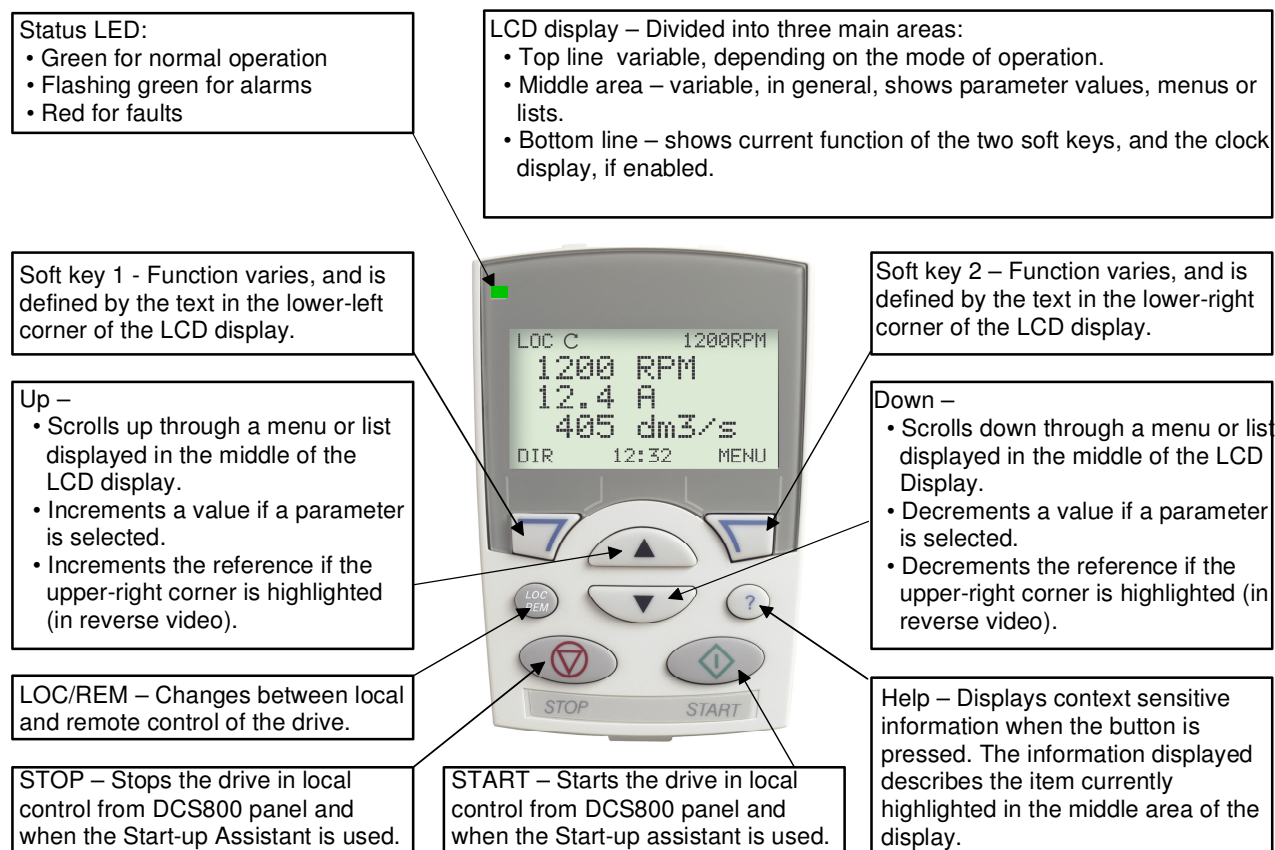
Fonctionnalités :

Spécificités de la micro-console du DCS800 :

- Pavé alphanumérique avec affichage LCD
- Sélection de la langue de travail avec le paramètre *Langue (99.01)*
- **Raccordement/Déconnexion** à tout moment du variateur
- Assistant de mise en service
- Fonction copie des paramètres dans la mémoire de la micro-console du DCS800 afin de les copier dans d'autres variateurs ou les sauvegarder.
- Aide contextuelle
- Messages de défaut et d'alarme avec historique des défauts

Description de la micro-console

Nous décrivons ci-dessous le fonctionnement des touches et de l'affichage de la micro-console du DCS800.



Caractéristiques générales

Touches multifonction :

La fonction de ces touches est spécifiée dans le texte affiché juste au-dessus.

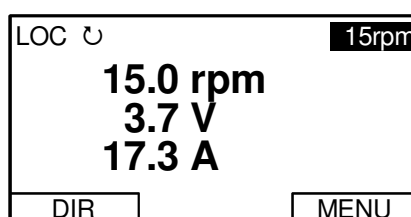
Contraste de l'afficheur :

Pour régler le contraste de l'afficheur, enfoncez simultanément les touches MENU et à flèche HAUT ou BAS, jusqu'à obtenir le contraste souhaité.

Mode Output (Affichage)

Le mode Output (Affichage) sert à lire des informations d'état du variateur et à exploiter le variateur. Pour accéder au mode Output, appuyez sur la touche SORTIE (EXIT) jusqu'à affichage des informations d'état présentées ci-après.

Information d'état :



Ligne supérieure : La ligne supérieure affiche des informations d'état de base du variateur :

- LOC indique que le variateur est en commande Locale avec la micro-console.
- DIS indique que le variateur est en commande à distance, via les E/S locales ou le système de commande
- ↻ indique l'état du variateur et le sens de rotation du moteur (cf. ci-après) :

Type de flèche	Signification
Flèche tournante (sens horaire ou antihoraire)	– Variateur en marche et référence atteinte – Le moteur tourne en sens avant ↻ ou arrière ↻
Flèche pointillée tournante clignotante	Variateur en marche sans avoir atteint la référence
Flèche pointillée allumée en continu	Commande démarrage présente mais le moteur n'est pas en marche (ex., signal validation marche absent)

- Le coin supérieur droit indique la référence active en commande locale de la micro-console.

Ligne centrale : Avec les paramètres du groupe 34, la ligne centrale de l'afficheur peut être réglée pour afficher jusqu'à trois valeurs paramétrées.

- Affichage de trois signaux (préréglage)
- Utilisez *SélParamAffich1* (34.01), *SélParamAffich2* (34.08) et *SélParamAffich3* (34.15) pour sélectionner les signaux ou paramètres à afficher. Si vous entrez la valeur 0, aucune valeur ne s'affiche. Ex., si 34.01 = 0 et 34.15 = 0, seul le signal ou le paramètre spécifié par 34.08 s'affichera sur la micro-console.

Ligne inférieure :

- Les coins inférieurs indiquent les fonctions réalisées par les deux touches

multifonction.

- L'horloge s'affiche au milieu de cette ligne (si configurée).

Exploitation du variateur :

LOC/DIS : A chaque mise sous tension du variateur, il est en commande à distance (DIS) conformément au réglage du paramètre *ChoixCommande (10.01)*. Pour passer en commande locale (LOC) et commander le variateur avec la micro-console, enfoncez la touche .

- En passant de la commande à distance (DIS) à la commande locale (LOC), les valeurs d'état du variateur (ex., **On, Marche**) et la référence vitesse externe sont copiées et utilisées. Le variateur peut donc continuer de fonctionner lors de la permutation entre la commande à distance (DIS) et la commande locale (LOC).
- En passant de la commande locale (LOC) à la commande à distance (DIS), les valeurs d'état du variateur (ex., **On, Marche**) et la référence vitesse de la source externe sont prises en compte.

Pour revenir en commande à distance (DIS), enfoncez la touche .

Démarrage/Arrêt : Pour démarrer et arrêter le variateur, enfoncez les touches START et STOP.

Sens de rotation du moteur : Pour inverser le sens de rotation du moteur, enfoncez la touche DIR.

Référence vitesse : Pour modifier la référence vitesse (uniquement possible si le coin supérieur droit est mis en surbrillance), enfoncez la touche à flèche HAUT ou BAS (la référence change immédiatement). La référence vitesse peut être modifiée avec la micro-console, en commande locale (LOC).

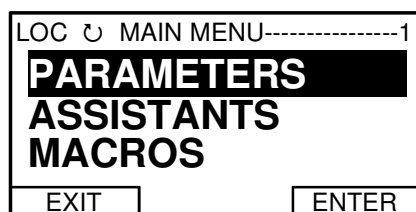
N.B. :

Les touches START/STOP, de sens de rotation du moteur (DIR) et de référence vitesse sont uniquement opérationnelles en commande locale (LOC).

Autres modes

En plus du mode Output (Affichage), la micro-console du DCS800 propose également :

- D'autres modes de fonctionnement, accessibles via le MENU PRINCIPAL.
- Un mode de défaut **affiché en cas de** défaut. Il intègre également un mode assistant de diagnostic.
- Un mode d'alarme **affiché en cas d'**alarme.



Accès au MENU PRINCIPAL et aux autres modes :

Pour accéder au MENU PRINCIPAL :

1. Enfoncez plusieurs fois la touche SORTIE (EXIT) jusqu'à accéder au menu ou à la liste correspondant à un mode spécifique. Continuez jusqu'à revenir au mode Output (Affichage).
2. Dans le mode Output, sélectionnez MENU : une liste des autres modes vient s'afficher au centre de l'afficheur. MENU PRINCIPAL apparaît en haut à droite.
3. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner le mode souhaité.
4. Enfoncez la touche ENTER pour valider le mode mis en surbrillance.

Le MENU PRINCIPAL permet d'accéder aux modes suivants :

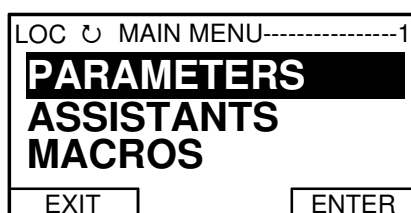
1. Mode PARAMETRES
2. Mode ASSISTANTS DE MISE EN SERVICE
3. Mode MACROPROGRAMMES (en préparation)
4. Mode PARAM MODIF
5. Mode PILE DEFAULTS
6. Mode REGLAGE HORLOGE
7. Mode SAUVEGARDE PARAM
8. Mode CONFIGURATION E/S (en préparation)

Nous décrivons ci-après chacun de ces modes :

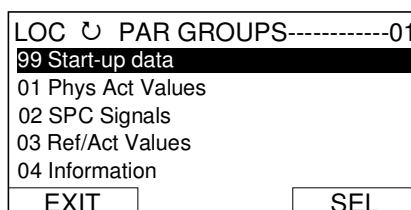
Mode PARAMETRES :

Le mode PARAMETRES sert à afficher et éditer les valeurs des paramètres.

1. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner PARAMETRES dans le MENU PRINCIPAL, puis enfoncez la touche ENTER.



2. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner le groupe de paramètres souhaité, puis appuyez sur la touche SELECT.



3. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner dans un groupe le paramètre désiré, puis enfoncez la touche EDITION pour

accéder au mode EDIT PARAM.

LOC ◡ PARAMETERS-----	
9901 Language	
9902 M1NomVolt 350 V	
9903 M1NomCur	
9904 M1BaseSpeed	
EXIT	EDIT

N.B. :

La valeur effective du paramètre s'affiche sous le paramètre sélectionné.

4. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour accéder à la valeur du paramètre.

LOC ◡ PAR EDIT-----	
9902 M1NomVolt 60 V	
CANCEL	SAVE

N.B. :

Pour afficher la valeur de préréglage du paramètre, enfoncez simultanément les touches à flèche HAUT/BAS.

5. Enfoncez la touche SAUVE pour sauvegarder la valeur modifiée et pour quitter le mode EDIT PARAM ou enfoncez la touche ANNULER pour quitter le mode EDIT PARAM sans rien modifier.
6. Enfoncez une première fois la touche SORTIE (EXIT) pour retourner à la liste des groupes de paramètres et une seconde fois pour revenir au MENU PRINCIPAL.

Mode ASSISTANTS DE MISE EN SERVICE :

Le mode ASSISTANTS DE MISE EN SERVICE sert à la mise en service de base du variateur.

A la toute première mise sous tension du variateur, les Assistants de mise en service guident l'utilisateur dans ses réglages des paramètres de base.

Les 7 Assistants de mise en service peuvent être activés successivement, comme le propose le menu ASSISTANTS, ou de manière indépendante. Leur utilisation n'est pas obligatoire : vous pouvez configurer votre variateur uniquement avec le mode PARAMETRES.

Liste des principaux assistants :

1. Données de la plaque signalétique	Entrez les données de la plaque signalétique du moteur, les données du réseau ainsi que les principales protections et suivez les instructions de l'assistant. Après avoir entré les paramètres de cet assistant, vous pouvez, dans la plupart des cas, faire tourner le moteur pour la première fois.
2. Assistant macroprogramme	Sélection d'un macroprogramme d'application
3. Autocalibrage régulateur courant d'excitation	- Entrez les données du circuit d'excitation puis suivez les instructions de l'assistant. - Pendant l'autocalibrage, le contacteur d'excitation ou le contacteur

	principal est fermé ; le circuit d'excitation est mesuré à partir du courant nominal d'excitation et les paramètres de régulation du courant d'excitation sont réglés. Le courant d'induit n'est pas débloquent tant que l'autocalibrage n'est pas terminé, le moteur ne devant donc pas tourner. – Si l'autocalibrage a réussi, les paramètres modifiés par l'assistant s'affichent pour confirmation. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide.
4. Autocalibrage régulateur courant d'induit	– Entrez le courant nominal moteur, les limites de base de courant et suivez les instructions de l'assistant – Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal est fermé, le circuit d'induit est mesuré à partir de crenneaux de courant d'induit et les paramètres de régulation du courant d'induit sont réglés. Le courant d'excitation n'est pas débloquent tant que l'autocalibrage n'est pas terminé, le moteur ne devant donc pas tourner : la rémanence dans le circuit d'excitation fait que 40 % des moteurs tournent. Ils doivent donc être bloqués. – Si l'autocalibrage a réussi, les paramètres modifiés par l'assistant s'affichent pour confirmation. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide.
5. Assistant mesure vitesse	– Entrez les paramètres de mesure de vitesse FEM, le cas échéant, les paramètres du codeur incrémental ou de la dynamo tachymétrique et suivez les instructions de l'assistant. – L'assistant de mesure vitesse identifie le type de mesure vitesse utilisé par le variateur et vous aide à régler les codeurs incrémentaux ou les dynamos tachymétriques. – Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal et le contacteur d'excitation (si présent) sont fermés et le moteur tourne à la vitesse de base [<i>VitesseBaseMot1</i> (99.04)]. Durant toute la procédure, le variateur est en régulation de vitesse FEM quel que soit le réglage de <i>SéMesVitesseM1</i> (50.03). – Si l'autocalibrage a réussi, la mesure vitesse est réglée. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide.
6. Autocalibrage régulateur vitesse	– Entrez la vitesse de base du moteur, les limites de base de vitesse, le temps de filtrage vitesse et suivez les instructions de l'assistant. – Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal et le contacteur d'excitation (si présent) sont fermés, la rampe de vitesse est contournée et les limites de couple ou de courant s'appliquent. Le régulateur de vitesse est calibré à partir de crenneaux de vitesse jusqu'à la vitesse de base [<i>VitesseBaseMot1</i> (99.04)], les paramètres du régulateur de vitesse sont réglés. – Si l'autocalibrage a réussi, les paramètres modifiés par l'assistant s'affichent pour confirmation. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide. Attention : Cet assistant utilise le réglage de <i>SéMesVitesseM1</i> (50.03). S'il utilise le réglage Codeur ou Tachy, assurez-vous que la mesure vitesse fonctionne correctement !
7. Assistant défluxage (uniquement utilisé lorsque la vitesse maxi est supérieure à la vitesse de base)	– Entrez les données du moteur et du circuit d'excitation, puis suivez les instructions de l'assistant. – Pendant l'autocalibrage, le contacteur principal et le contacteur d'excitation (si présent) sont fermés et le moteur tourne à la vitesse de base [<i>VitesseBaseMot1</i> (99.04)]. Les valeurs du régulateur FEM sont calculées, la linéarisation de flux est réglée à partir d'une vitesse constante pendant que le courant d'excitation décroît et que les paramètres du régulateur FEM ou de la linéarisation de flux sont réglés. – Si l'autocalibrage a réussi, les paramètres modifiés par l'assistant s'affichent pour confirmation. Dans le cas contraire, vous pouvez accéder au mode de défaut pour obtenir de l'aide.

1. Enfoncez les touches HAUT/BAS pour sélectionner ASSISTANTS dans le MENU PRINCIPAL, puis enfoncez la touche ENTER.

2. Enfoncez de nouveau les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner l'assistant de mise en service désiré, puis appuyez sur la touche SELECT pour accéder au mode EDIT PARAM.
3. Entrez les valeurs ou sélectionnez les fonctions.
4. Appuyez sur SAUVE pour sauvegarder vos réglages. Tous les réglages effectués s'appliquent immédiatement après appui sur SAUVE.
5. Enfoncez la touche SORTIE (EXIT) pour revenir au MENU PRINCIPAL.

Mode MACROPROGRAMMES :

En préparation.

Mode PARAM MODIF :

Ce mode sert à afficher et éditer une liste de tous les paramètres dont les préréglages usine ont été modifiés.

1. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner PARAM MODIF dans le MENU PRINCIPAL, puis appuyez sur la touche ENTER.
2. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner un paramètre modifié, puis enfoncez la touche EDITION pour accéder au mode EDIT PARAM.

N.B. :

La valeur effective du paramètre s'affiche sous le paramètre sélectionné.

3. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner la valeur désirée.

N.B. :

Pour afficher la valeur de préréglage du paramètre, enfoncez simultanément les touches à flèche HAUT/BAS.

4. Enfoncez la touche SAUVE pour sauvegarder la valeur modifiée et quitter le mode EDIT PARAM ou appuyez sur la touche ANNULER pour quitter le mode EDIT PARAM sans rien modifier.

N.B. :

Si la nouvelle valeur correspond au préréglage usine, le paramètre ne s'affichera plus dans la liste des paramètres modifiés.

5. Appuyez sur la touche SORTIE (EXIT) pour revenir au MENU PRINCIPAL.

Mode PILE DEFAULTS :

Utilisez le mode PILE DEFAULTS pour afficher l'historique des défauts, alarmes et événements du variateur, la description détaillée des défauts et l'aide sur ces défauts.

1. Appuyez sur les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner PILE DEFAULTS dans le MENU PRINCIPAL, puis appuyez sur ENTER pour afficher les derniers défauts (jusqu'à 20 défauts, alarmes ou événements

- sont enregistrés).
2. Appuyez sur la touche **DETAIL** pour afficher des informations détaillées sur le défaut sélectionné. Seuls les détails des trois derniers défauts peuvent être consultés, indépendamment de leur position dans la pile de défauts.
 3. Appuyez sur la touche **DIAG** pour afficher l'aide contextuelle (uniquement pour les défauts).
 4. Enfoncez la touche **SORTIE (EXIT)** pour revenir au **MENU PRINCIPAL**.

Mode REGLAGE HORLOGE :

Utilisez le mode **REGLAGE HORLOGE** pour :

- Activer ou désactiver la fonction horloge
 - Sélectionner le format d'affichage.
 - Régler la date et l'heure.
1. Enfoncez les touches à flèche **HAUT/BAS** pour sélectionner **REGL HORLOGE** dans le **MENU PRINCIPAL**, puis enfoncez la touche **ENTER**.
 2. Enfoncez les touches à flèche **HAUT/BAS** pour sélectionner l'option désirée, puis enfoncez la touche **SELECT**.
 3. Procédez au réglage puis appuyez sur la touche **SELECT** ou **OK** pour valider le réglage ou sur la touche **SUPPRIM** pour quitter le mode sans rien modifier.
 4. Enfoncez la touche **SORTIE (EXIT)** pour revenir au **MENU PRINCIPAL**.

N.B. :

Pour visualiser l'horloge sur l'afficheur, il faut au moins procéder à un changement dans le mode **REGLAGE HORLOGE** et la micro-console doit être mise hors tension puis remise sous tension.

Mode SAUVEGARDE PARAM:

La micro-console du DCS800 peut sauvegarder un jeu complet de paramètres.

- Les programmes Adaptatifs peuvent être copiés s'ils ne sont pas protégés cf. *EditCmd (83.02)*.
- Le code type du variateur est protégé en écriture et doit être réglé manuellement avec *ModeExploitat (99.06)* = **RégCodeType** et *CodeType (97.01)*.

Le mode **SAUVEGARDE PARAM** inclut les fonctions suivantes :

COPIE VERS CONSOLE : Copier tous les paramètres du variateur dans la micro-console y compris les éventuels jeux utilisateur (**Utilisateur1** et **Utilisateur2**) et les paramètres internes comme ceux créés lors du réglage de la dynamo tachymétrique. La mémoire de la micro-console du DCS800 est une mémoire rémanente, donc non alimentée par sa batterie. Cette fonction peut uniquement être utilisée avec le variateur à l'état **Prêt** et en **commande locale**.

COPIER TOUT VERS DCS : Charger le jeu complet de paramètres de la micro-console dans le variateur. Cette fonction sera utilisée pour reconfigurer un variateur ou pour configurer des variateurs identiques. Elle peut uniquement être

utilisée avec le variateur à l'état **Prêt** et en **commande locale**.

N.B. :

Cette fonction exclut les jeux utilisateurs.

DECHARG APPLICAT: en préparation

Procédure générale de sauvegarde des paramètres :

1. Enfoncez les touches à flèche HAUT/BAS pour sélectionner SAUVEGARDE PAR dans le MENU PRINCIPAL, puis enfoncez la touche ENTER.
2. Enfoncez les touches HAUT/BAS pour sélectionner l'option désirée, puis appuyez sur la touche SELECT.
3. Attendez la fin de l'opération puis enfoncez la touche OK.
4. Appuyez sur la touche SORTIE (EXIT) pour revenir au MENU PRINCIPAL.

Mode CONFIGURATION E/S :

En préparation.

Localisation des défauts

Généralités

Ce chapitre décrit les protections du variateur et la procédure de localisation des défauts.

Caractéristiques générales

Modes de défaut

Le variateur réagit différemment selon le niveau de défaut. Sa réaction en cas de défaut de niveau 1 et 2 est prédéterminée (Cf. également paragraphe *Signaux de défaut* de ce manuel) alors qu'en cas de défaut de niveau 3 et 4, elle varie selon le réglage des paramètres *SélDéfMesVitess* (30.36) et *TypeArrêtDéfaut* (30.30).

Protections du convertisseur

Sous-tension auxiliaire

En cas de chute de tension auxiliaire avec le variateur à l'état **PrêtMarche** (mot d'état principal bit 1), ce dernier déclenche sur défaut **F501 SousTensAux**.

Tension auxiliaire	Niveau de déclenchement
230 V c.a.	< 185 V c.a.
115 V c.a.	< 96 V c.a.

Surintensité d'induit

La valeur nominale du courant d'induit est réglée au paramètre *CourantNomMot1* (99.02).

Le niveau de surintensité est réglé au paramètre *NivSurtintensInd* (30.09).

En outre, le courant réel est comparé au niveau de surintensité du module convertisseur donné par le signal *SurlIntensitConv* (4.16).

Le dépassement de l'un de ces deux niveaux provoque le déclenchement sur défaut **F502 SurlIntensInd**.

Echauffement anormal convertisseur / courant ventilateur du convertisseur

Echauffement anormal du convertisseur :

La température maxi du pont est donnée par le signal *TempérMaxiPont* (4.17) et réglée automatiquement au paramètre *CodeType* (97.01) ou manuellement au paramètre *ValTempMaxiPont* (97.04).

N.B.:

Lors du réglage manuel de la température d'entrée d'air des modules D6 et D7, réglez *ValTempMaxiPont* (97.04) = 50 °C comme température maxi.

Le franchissement de ce niveau provoque le déclenchement sur défaut **F504 DéfThermConv**. Le seuil d'alarme **A104 DéfThermConv** se situe à 5°C sous le niveau de défaut. La température mesurée est donnée par le signal *TempératurePont* (1.24).

Si la température mesurée chute sous - 10°C, le variateur déclenche sur défaut **F504 DéfThermConv** pour protéger les sondes thermiques des courts-circuits.

Redémarrage automatique (sous-tension réseau)

La fonction de redémarrage automatique permet au variateur de reprendre son fonctionnement normal sur micro-coupure réseau sans aucune intervention du système de contrôle-commande.

Pour éviter l'arrêt du système de commande et de l'électronique de commande du variateur lors des coupures réseau brèves, une alimentation sans interruption (ASI) est requise pour les tensions auxiliaires 115/230 V c.a. Sans ASI, tous les signaux d'entrée logique (ex. : signal d'arrêt d'urgence, blocage démarrage, de retour, etc.) seraient erronés alors que le système lui-même pourrait continuer de fonctionner. Les circuits de commande du contacteur principal doivent également être alimentés durant les sous-tensions réseau.

La fonction de redémarrage automatique spécifie si le variateur doit déclencher immédiatement sur défaut **F512 SousTensRés** ou s'il peut continuer de fonctionner après rétablissement de la tension réseau.

Micro-coupures réseau

La fonction de supervision de la sous-tension réseau inclut deux niveaux :

1. *TensionRésMini1* (30.22) avec alarme de protection et défaut
2. *TensionRésMini2* (30.23) avec défaut

Si la tension réseau chute sous *TensionRésMini1* (30.22) tout en restant supérieure à *TensionRésMini2* (30.23), les actions suivantes se produisent :

1. Réglage de l'angle d'allumage sur *AlphaInduitMax* (20.14),
2. Application d'impulsions d'allumage **uniques** pour couper le courant aussi rapidement que possible
3. Blocage des régulateurs
4. Sortie de la rampe de vitesse actualisée avec la vitesse mesurée
5. Signalisation de l'alarme **A111 SousTensRés** si la tension réseau est rétablie avant fin de la temporisation réglée à *TempsDéfAlimRés* (30.25). Dans le cas contraire, **F512 SousTensRés** est activé.

Si la tension réseau est rétablie avant la fin de la temporisation réglée au paramètre *TempsDéfAlimRés* (30.25) et que le système de commande maintient les commandes **Prêt** (MCP bit 0) et **Marche** (MCP bit 3) = 1, le variateur redémarre après 2 secondes. Dans le cas contraire, il déclenche sur défaut **F512 SousTensRés**.

Si la tension réseau chute sous *TensionRésMini2* (30.23), le variateur réagit selon le réglage du paramètre *DéfAlimRéseau* (30.21) :

1. déclenchement immédiat sur défaut **F512 SousTensRés** ou
2. démarrage automatique, cf. description de *TensionRésMini1* (30.22). Sous

TensionRésMini2 (30.23), les signaux de retour (ACK) des excitations sont ignorés et bloqués.

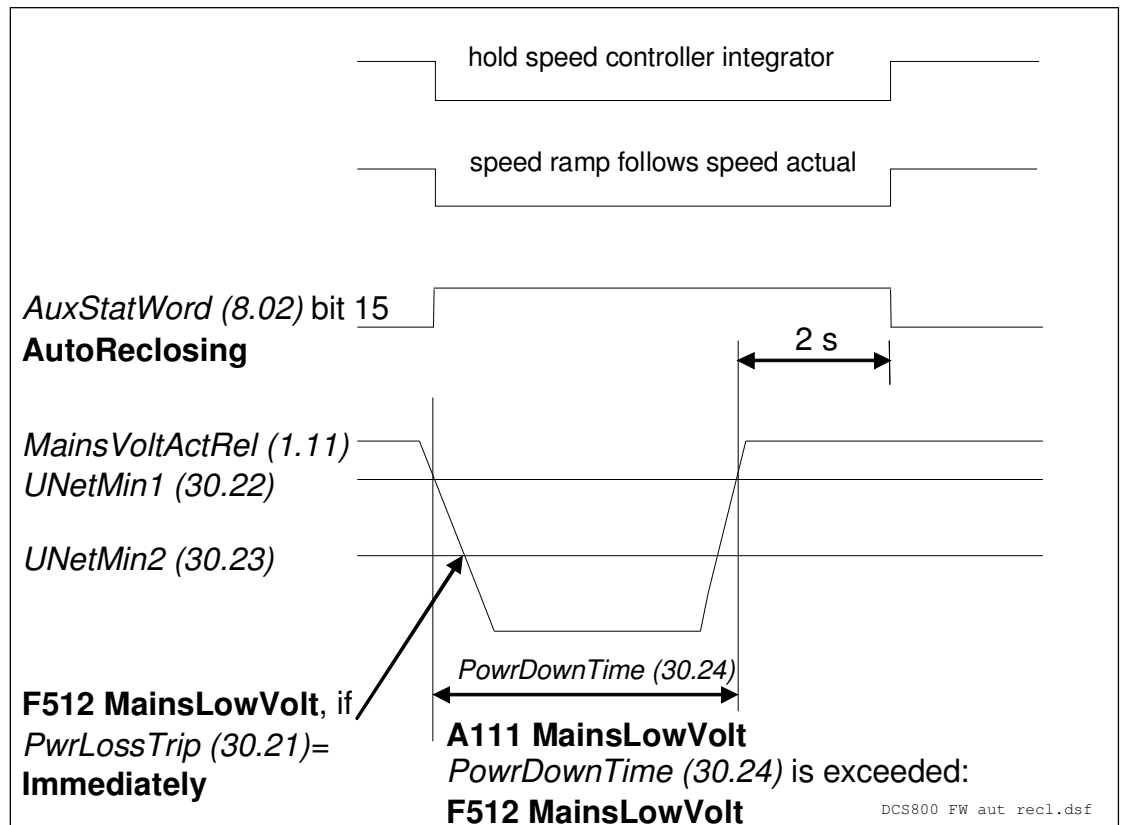
N.B.1 :

TensionRésMini2 (30.23) n'est surveillé que si la tension réseau chute sous *TensionRésMini1* (30.22). Pour garantir un bon fonctionnement, la valeur de réglage de *TensionRésMini1* (30.22) doit donc être supérieure à *TensionRésMini2* (30.23).

N.B.2 :

Si aucune ASI n'est disponible, réglez *DéfAlimRéseau* (30.21) sur **Immédiat**. Le variateur déclenchera donc sur défaut **F512 SousTensRés** pour éviter les effets secondaires liés à l'absence d'alimentation pour les entrées analogiques et logiques.

Comportement du variateur au redémarrage



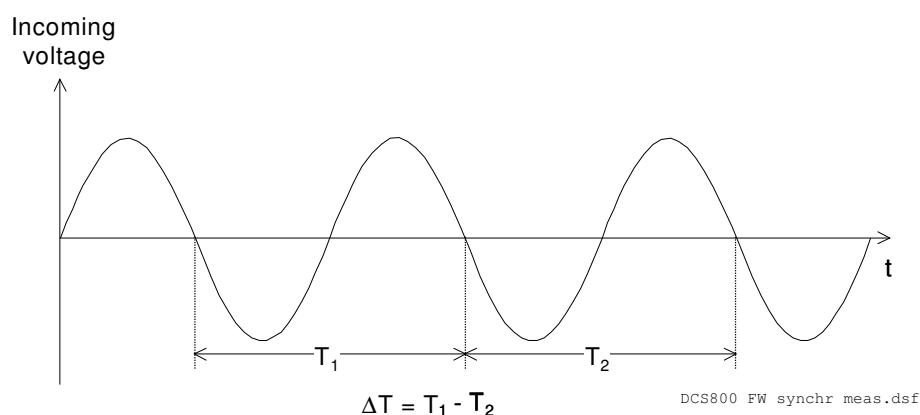
Redémarrage automatique sur micro-coupure

Synchronisation réseau

Dès que le contacteur principal est fermé et que le **dispositif d'allumage** est synchronisé sur la tension d'entrée, la fonction de supervision de la synchronisation est activée. En cas d'échec de la synchronisation, le variateur déclenche sur défaut **F514 DéfSyncRésea**.

L'écart autorisé de temps de cycle entre deux mesures est réglé au paramètre *VerrPhaseLimDév* (97.13).

La synchronisation du dispositif d'allumage prend généralement 300 ms avant que le régulateur de courant ne soit prêt.



Mesure de la synchronisation

Si ΔT est supérieur à *VerrPhaseLimDév* (97.13), le variateur déclenche sur défaut **F514 DéfSyncRésea**. La valeur réelle de la boucle de verrouillage de phase est donnée par le signal *SortieVerrPhase* (3.20).

N.B. :

réseau 50 Hz : une période == 360° == 20 ms = 20 000 μ s

réseau 60 Hz : une période == 360° == 16,7 ms = 16 667 μ s

Surtension réseau

Le niveau de surtension est fixé à $1,3 * TensionNomRés$ (99.10). Sur franchissement de ce niveau, le variateur déclenche sur défaut **F513 SurtensRésea**.

Rupture de communication

La communication entre les équipements est supervisée. Le comportement du variateur sur rupture de communication est sélectionné aux paramètres *PerteCmdeLocale* (30.27) et *RuptureCommunic* (30.28).

La temporisation est réglée avec les paramètres du tableau ci-après qui recense également tous les messages de défaut et d'alarme.

Défauts/alarmes de rupture de communication :				
Origine	Paramètre	Temporisation	Défaut	Alarme
Micro-console	<i>PerteCmdeLocale</i> (30.27)	Fixée à 5 s	F546 PerteCmdeLoc	A130 PerteCmdeLoc
DW				
DWL				
Rxxx (coupleur réseau)	<i>RuptureCommunic</i> (30.28)	<i>TempoDéfCommSér</i> (30.35)	F528 RuptComSérie	A128 RuptComSérie
DCSLink		<i>TpsCycleBAL1</i> (94.13), <i>TpsCycleBAL2</i> (94.19), <i>TpsCycleBAL3</i> (94.25), <i>TpsCycleBAL4</i> (94.31)	F544 RuptuDCSLink	A112 AlarmDCSLink
		<i>Tempo12Pulses</i> (94.03)	F535 Communic12P	-
		<i>TempoExcitation</i> (94.07)	F516 DéfCommExcM1 F519 DéfCommExcM2	-
SDCS-COM-8	<i>Ch0RuptureComm</i> (70.05)	<i>Ch0Tempo</i> (70.04)	F543 Comm_Com-8	A113 Comm_Com-8
	<i>Ch2RuptureComm</i> (70.15)	<i>Ch2Tempo</i> (70.14)		

Signaux retour (ACQ) du ventilateur, de l'excitation et du contacteur principal

Quand le variateur est à l'état **Prêt** (MCP bit 0), le programme ferme le contacteur du ventilateur et attend son signal retour (ACQ). Sur réception de ce signal, le contacteur d'excitation est fermé et le convertisseur d'excitation démarre, le programme attendant le signal retour de l'excitation. Pour finir, le contacteur principal est fermé et son signal retour est attendu.

Si les signaux de retour ne sont pas reçus dans les 10 secondes suivant la réception de la commande **Enc** (MCP bit 0), le variateur déclenche sur un des défauts suivants selon le cas :

1. **F521 NoAcqExcitat**, cf. *EtatExcitMot1* (6.12)
2. **F523 NoAcqVenConv**, cf. *AckVentilMoteur* (10.06)
3. **F524 AcqContactPrinc**, cf. *AckContactPrinc* (10.21)
4. **F523 AcqVentilConver**, cf. *AckVentilConver* (10.20)

N.B. :

F521 NoAckExcitat regroupe tous les défauts liés à l'excitation :

1. **F515 SurintExcM1**, cf. *NivSurintExciM1* (30.13)
2. **F516 DéfCommExcM1**, cf. *TempoExcitation* (94.07)
3. **F529 DéfExcitMot1**, défaut durant l'auto-diagnostic
4. **F537 ExcM1NonPrêt**, absence de c.a. ou de synchronisation
5. **F541 SousIntExcM1**, cf. *DéfExcitMiniM1* (30.12)

Défauts externes

L'utilisateur a la possibilité de raccorder plusieurs défauts externes au variateur. La source peut être raccordée sur les EL, *MotCmdePrincip* (7.01) ou *MotCmdeAuxil1* (7.02) et est sélectionnable au paramètre *SélDéfautExtern* (30.31). Les défauts externes provoquent un déclenchement sur défaut **F526 DéfExtEntLog**.

SélDéfautExtern (30.33) définit le mode d'application du défaut externe :

1. le défaut externe s'applique toujours quel que soit l'état du variateur
2. le défaut externe ne s'applique que lorsque le variateur est à l'état **PrêtMarche** (mot d'état principal bit 1) pendant au moins 6 s

N.B. :

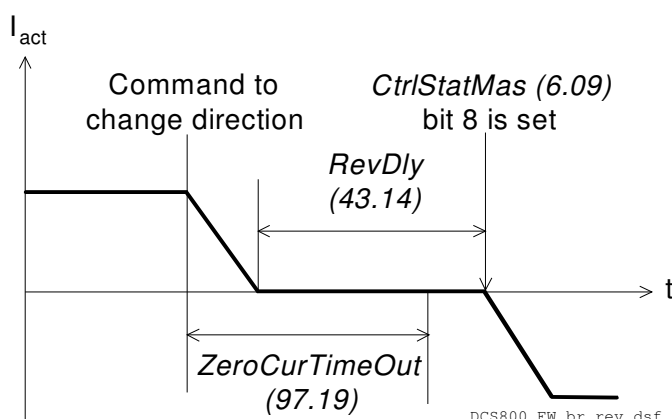
Si une inversion des entrées de défaut est requise, il est possible d'inverser les entrées logiques.

Inversion de pont

Avec un convertisseur 6 pulses, l'inversion de pont est réalisée en changeant la polarité de la référence de courant (commande de changement de sens). L'inversion de pont débute sur détection de courant nul. En fonction du moment, le nouveau pont peut être "amorcé" au cours du même cycle de courant ou au cours du cycle suivant.

L'inversion peut être temporisée avec le paramètre *TempoInversion* (43.14). La temporisation débute après détection d'un courant nul : *TempoInversion* (43.14) est donc l'intervalle de courant forcé durant une inversion de pont. Cette fonction peut s'avérer utile avec de grosses inductances. Au terme de la temporisation d'inversion, le système bascule sur le pont sélectionné.

Sur réception d'une commande de changement de sens du courant, le sens de courant opposé doit être atteint avant fin des temporisations réglées aux paramètres *TempoCourantNul* (97.19) et *TempoInversion* (43.14). Dans le cas contraire, le variateur déclenche sur défaut **F533 DéfTpsInvers** [*MotDéfaut3* (9.03) bit 0].



Inversion de pont

Surveillance entrée analogique

Si l'entrée analogique est réglée sur 2 V-10 V ou 4 mA-20 mA, vous pouvez détecter la rupture d'un câble avec le paramètre *SélDéf4mAEntAna* (30.29).

Si la valeur n'est pas atteinte, les actions suivantes se produisent :

1. le variateur s'arrête conformément au paramètre *TypeArrêtDéfaut* (30.30) et déclenche sur défaut **F551 DéfValEntAna**
2. le variateur continue de fonctionner à la vitesse rapide et l'alarme **A127 AlmValEntAna** est signalée.
3. le variateur continue de fonctionner à la vitesse définie au paramètre *VitesseFixe1* (23.02) et l'alarme **A127 AlmValEntAna** est signalée.

Protections du moteur

Surtension d'induit

La valeur nominale de la tension d'induit est réglée au paramètre *TensionNomMot1* (99.02).

Le niveau de surtension est réglé avec *NivSurtensIndui* (30.08). Le franchissement de ce niveau provoque le déclenchement sur défaut **F503 SurTensIndui**.

Courant résiduel

La détection du courant résiduel (défaut de terre) utilise :

- un transformateur de courant sommateur côté c.a. du convertisseur ou
- un équipement extérieur (ex., relais Bender).

Si un transformateur de courant est utilisé, son enroulement secondaire est connecté sur EA4 (X3:11 et X3:12) de la carte SDCS-IOB-3. Le courant total des 3 phases doit être nul : dans le cas contraire, un courant résiduel est détecté et le variateur déclenche sur défaut **F505 DétecCourRés**.

La détection de courant résiduel et le matériel connecté (transformateur ou relais) sont sélectionnés au paramètre *SéIDétCourRésid* (30.05).

Le niveau de déclenchement de détection du courant résiduel est réglé au paramètre *LimDétCourRésid* (30.06) si un transformateur de courant sommateur est utilisé. Si un équipement extérieur est utilisé, *LimDétCourRésid* (30.06) est désactivé.

TempoDétCourRés (30.07) temporise le déclenchement sur défaut **F505 DétecCourRés**.

Température mesurée moteur

Généralités

La température des moteurs 1 et 2 (pour moteur 2, cf. paramètres du groupe 49) peut être mesurée simultanément. Les niveaux d'alarme et de déclenchement sont sélectionnés par *TempLimAlarmeM1* (31.06) et *TempLimDéfM1* (31.07). Si ces niveaux sont dépassés, l'alarme **A106 AlmThermMot1** est signalée et le variateur déclenche sur défaut **F506 DéfThermMot1**. Le ventilateur du moteur continue de tourner jusqu'à ce que la température repasse sous la limite d'alarme.

La mesure est configurée avec *SéITempérMot1* (31.05) et la température mesurée affichée au signal *TempérMesuréeM1* (1.22). L'unité de mesure dépend du mode de mesure sélectionné. Pour une sonde PT100, l'unité est °C et pour une sonde CTP, Ω.

Les mesures de température utilisent les entrées analogiques EA2 et EA3 de la carte SDCS-IOB-3 ou EA7 et EA8 du module d'extension RAIO pour la mesure de température du moteur. En outre, la carte SDCS-IOB-3 inclut une source de courant constant sélectionnable pour sonde PT100 (5 mA) ou CTP (1,5 mA).

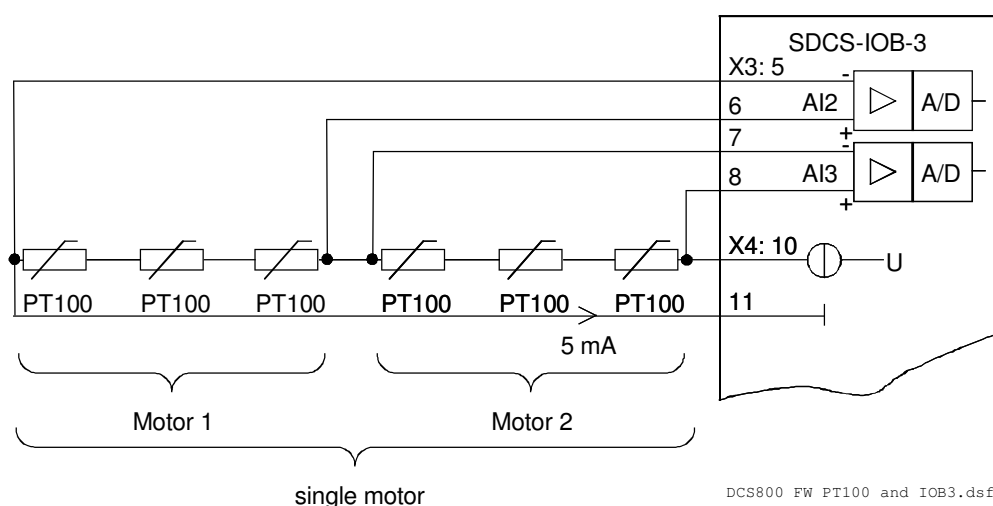
Sélection de mesures

Possibilités de connexion pour sonde PT100 :

- 3 PT100 maxi pour moteur 1 et 3 PT100 maxi pour moteur 2 ou
- 6 PT100 maxi pour un seul moteur.

SDCS-IOB-3 :

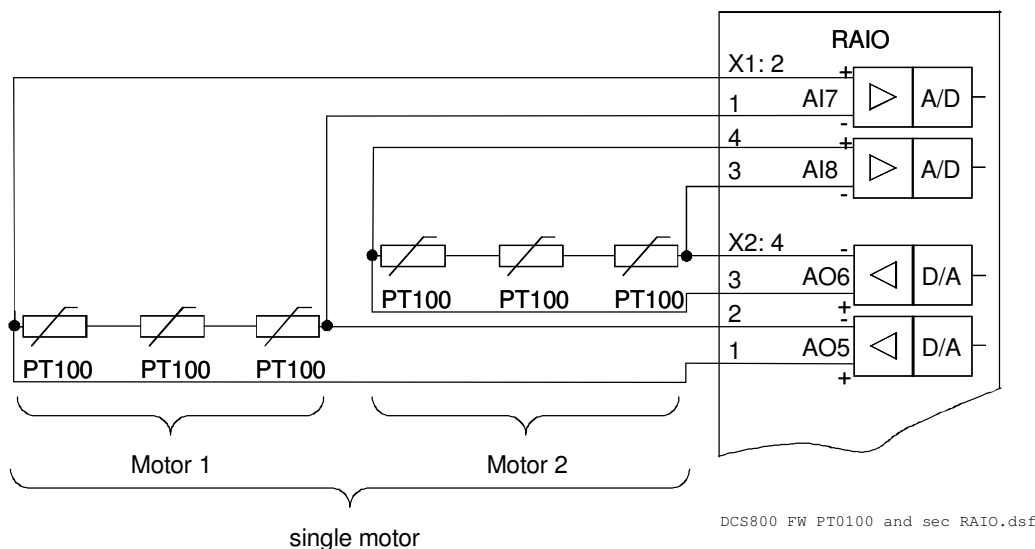
EA2 (moteur 1) et EA3 (moteur 2) servent à la mesure de la température avec une sonde PT100. Si une seule PT100 est raccordée sur une EA, la plage de valeur doit être réglée par cavaliers pour un gain de 10. Pour le réglage des cavaliers de la source de courant continu et la plage de valeur, cf. *manuel d'installation*.

**PT100 et SDCS-IOB-3**

Pour en savoir plus, cf. section Entrées analogiques

RAIO pour mesure de température moteur :

EA7 (moteur 1) et EA8 (moteur 2) servent à mesurer la température du moteur avec une sonde PT100. Ces deux EA doivent être activées avec *ModE/SAMesThMot* (98.12).



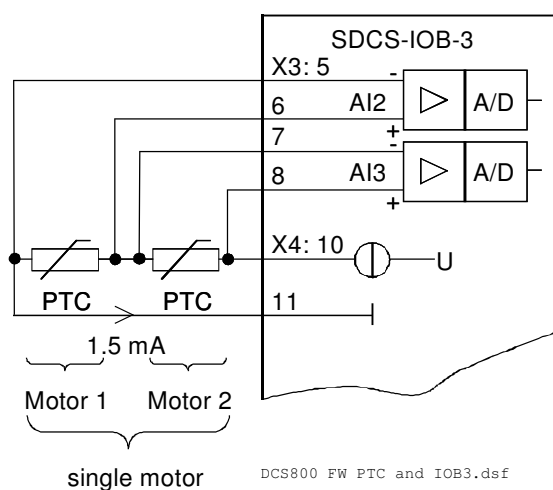
PT100 et 2^{ème} RAIO

SDCS-IOB-3 :

Possibilités de connexion de sonde CTP:

- 1 CTP maxi pour moteur 1 et 1 CTP maxi pour moteur 2 ou
- 2 CTP maxi pour un seul moteur.

EA2 (moteur 1) et EA3 (moteur 2) servent à mesurer la température avec une sonde CTP. Réglage des cavaliers cf. *manuel d'installation*.



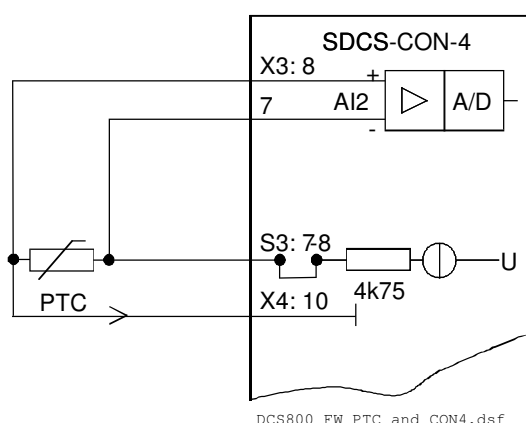
CTP et SDCS-IOB-3

SDCS-CON-4 :

Possibilités de connexion avec sonde CTP :

- 1 CTP maxi pour moteur 1 ou 1 CTP maxi pour moteur 2.

Seule EA2 peut servir à la mesure de la température avec sonde CTP. Réglage des cavaliers, cf. *manuel d'installation*.

**CTP et SDCS-CON-4****Klixon**

La température des moteurs 1 et 2 peut être supervisée au moyen de sondes Klixon, thermorupteurs qui ouvrent leur contact à une température définie. Ils peuvent être utilisés pour la supervision de la température en raccordant le thermorupteur à une entrée logique du variateur. Les entrées logiques pour le(s) thermorupteur(s) sont sélectionnées au paramètre *SélKlixonMot1* (31.08). Le variateur déclenche sur défaut **F506 DéfThermMot1** lorsqu'une sonde Klixon s'ouvre. Le ventilateur du moteur continue de fonctionner jusqu'à ce que la sonde Klixon se referme.

N.B. :

Plusieurs sondes Klixons peuvent être connectées en série.

Modèle thermique**Généralités**

Le variateur intègre deux modèles thermiques, un pour le moteur 1, un autre pour le moteur 2. Ces modèles peuvent être utilisés simultanément. Deux modèles sont effectivement requis dans le cas d'un convertisseur qui commande deux moteurs (ex., application multimoteur). En fonctionnement normal, un seul modèle thermique est nécessaire.

Il est recommandé d'utiliser le modèle thermique du moteur si la température du moteur n'est pas mesurée directement et que les limites de courant du variateur sont réglées à des valeurs supérieures au courant nominal du moteur.

Le modèle thermique est basé sur le courant réel moteur qui est comparé au courant nominal moteur et à la température ambiante assignée. Il ne calcule donc

pas directement la température du moteur mais plutôt son **échauffement** en partant du principe qu'après démarrage à froid (40°C) du moteur à son courant nominal, il atteindra sa température finale après le délai spécifié. Ce délai correspond approximativement à quatre fois la constante de temps thermique du moteur.

L'échauffement du moteur se comporte comme la constante de temps qui est proportionnelle au courant moteur à la puissance deux.

$$\Phi = \frac{I_{act}^2}{I_{Motn}^2} * \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}} \right) \quad (1)$$

Lorsque le moteur refroidit, le modèle thermique utilise la formule suivante :

$$\Phi = \frac{I_{act}^2}{I_{Motn}^2} * e^{-\frac{t}{\tau}} \quad (2)$$

Avec :

- Φ_{alarm} = échauffement == $[ChargeLimAlmMot1 (31.03)]^2$
- Φ_{trip} = échauffement == $[ChargeLimDéfM1 (31.04)]^2$
- Φ = échauffement == *TempéCalculéeM1 (1.20)*
- I_{act} = courant réel moteur (surcharge ex., 170 %)
- I_{Motn} = courant nominal moteur (100 %)
- t = durée de surcharge (ex., 60 s)
- τ = constante de temps thermique (en secondes) == *TpsThModèleMot1 (31.01)*

Comme le montrent les formules (1) et (2), le modèle thermique utilise la même constante de temps lorsque le moteur chauffe et refroidit.

Niveaux d'alarme et de défaut

Les niveaux d'alarme et de défaut sont sélectionnés aux paramètres *ChargeLimAlmMot1 (31.03)* et *ChargeLimDéfM1 (31.04)*. En cas de dépassement, l'alarme **A107 SurchargMot1** est signalée ou le variateur déclenche sur défaut **F507 SurchargMot1**. Le ventilateur du moteur continue de tourner jusqu'à ce que la température repasse sous la limite d'alarme.

Les valeurs pré-réglées sont sélectionnées pour conférer une capacité de surcharge assez élevée. La valeur conseillée pour la limite d'alarme est de 102 % et pour la limite de défaut, 106 % (du courant nominal moteur). L'échauffement est donc le suivant :

- $\Phi_{alarme} == [ChargeLimAlmMot1 (31.03)]^2 = (102\%)^2 = 1.02^2 = 1.04$ et
- $\Phi_{défaut} == [ChargeLimDéfM1 (31.04)]^2 = (106\%)^2 = 1.06^2 = 1.12$.

La sortie d'échauffement du modèle est donnée par le signal *TempéCalculéeM1 (1.20)*.

Sélection du modèle thermique

L'activation des modèles thermiques se fait au paramètre *TpsThModèleMot1 (31.01)* en réglant une valeur supérieure à 0.

Constante de temps thermique

La constante de temps pour le modèle thermique est réglée au paramètre *TpsThModèleMot1* (31.01).

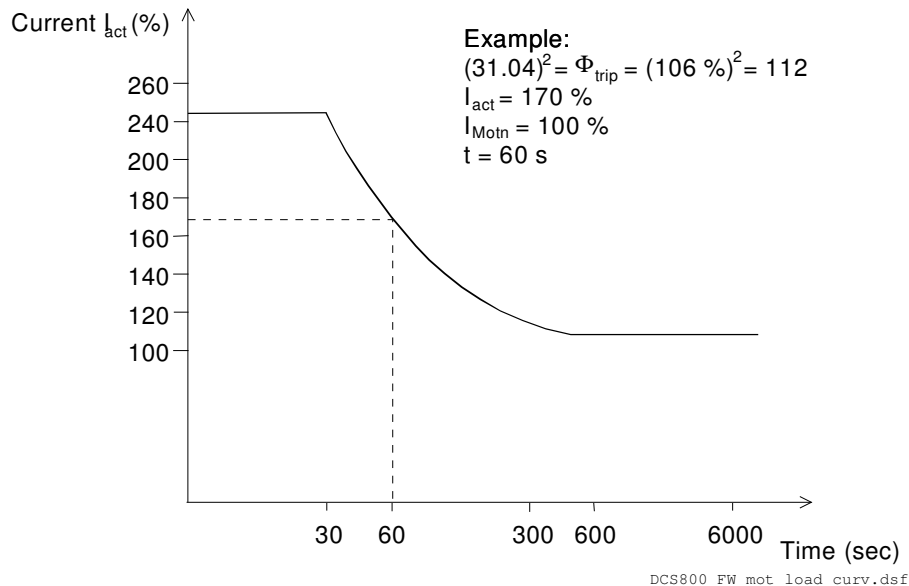
Si cette constante est fournie par le constructeur du moteur, réglez-la au paramètre *TpsThModèleMot1* (31.01).

Souvent, le constructeur fournit une courbe qui définit le temps de surcharge autorisé : dans ce cas, la constante de temps thermique adéquate doit être calculée.

Exemple :

Vous voulez que le variateur déclenche si le courant moteur dépasse 170 % de sa valeur nominale pendant plus de 60 secondes.

Le niveau de base de défaut sélectionné est 106 % du courant nominal moteur, donc *ChargeLimDéfM1* (31.04) = 106 %.



Courbe de charge moteur

N.B. :

Ces valeurs sont données uniquement à titre d'exemple !

Avec la formule (1), vous pouvez calculer la valeur correcte de τ , pour un démarrage à froid du moteur.

Avec :

$$(31.04)^2 = \Phi_{trip} = \frac{I_{act}^2}{I_{Motn}^2} * \left(1 - e^{-\frac{t}{\tau}}\right)$$

Résolution de l'équation :

$$\tau = -\frac{t}{\ln\left(1 - (31.04)^2 * \frac{I_{Motn}^2}{I_{act}^2}\right)} = -\frac{60s}{\ln\left(1 - 1.06^2 * \frac{1.0^2}{1.7^2}\right)} = 122s$$

Réglez $TpsThModèleMot1$ (31.01) = 122 s.

Surintensité excitation

La valeur nominale du courant d'excitation est réglée au paramètre $CourNomExcitM1$ (99.11).

Le niveau de surintensité est réglé au paramètre $NivSurintExciM1$ (30.13). Son franchissement déclenche le variateur sur défaut **F515 SurinteExcM1**.

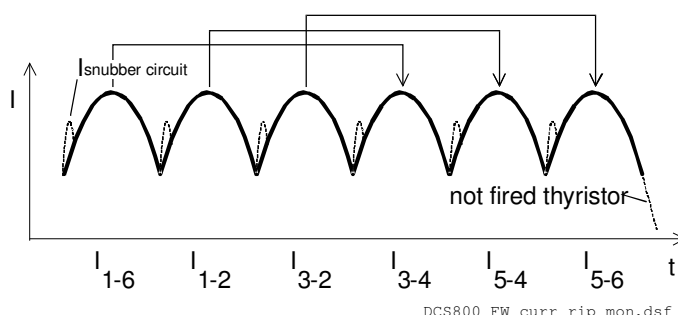
Ondulation courant d'induit

La régulation de courant inclut une fonction de contrôle de l'ondulation du courant. Cette fonction permet de détecter :

1. un thyristor ou fusible défectueux
2. un gain trop élevé du régulateur de courant
3. un transformateur de courant défectueux (T51, T52)

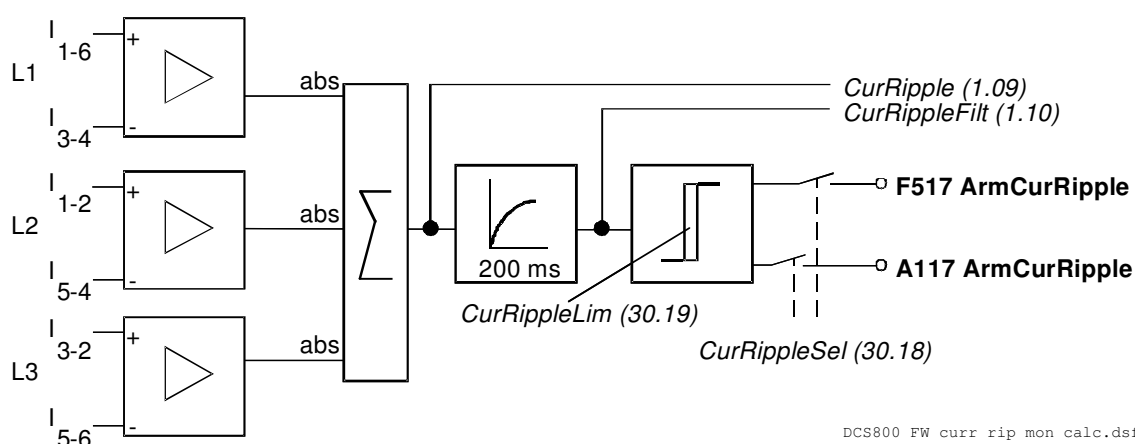
Le niveau de surveillance de l'ondulation du courant est réglé au paramètre $LimOndulCourant$ (30.19). Son franchissement déclenche le variateur sur défaut **F517 OndulCourInd** ou signale l'alarme **A117 OndulCourInd** selon le réglage de $SélOndulCourant$ (30.18).

La surveillance de l'ondulation du courant est basée sur la comparaison des courants négatif et positif de chaque phase. Le calcul se fait par paire de thyristors :



Surveillance du courant d'ondulation

La valeur de $OndulatCourant$ (1.09) est calculée comme suit : $abs(I_{1-6} - I_{3-4}) + abs(I_{1-2} - I_{5-4}) + abs(I_{3-2} - I_{5-6})$. Par filtrage passe-bas de 200 ms, $OndulatCourantFilt$ (1.10) est établi et comparé à $LimOndulCourant$ (30.19).



Calcul de la surveillance du courant d'ondulation

N.B. :

La charge a une incidence sur le signal d'erreur *OndulCourantFil* (1.10).

Un courant proche de la limite continue/discontinue crée des valeurs d'environ $300 \% \cdot \text{CourantConvertRel}$ (1.15) si un thyristor n'est pas allumé.

Des charges inductives élevées donneront des valeurs d'environ $90 \% \cdot I\_ConvertRelat$ (1.15) si un thyristor n'est pas allumé.

Conseil pour la mise en service :

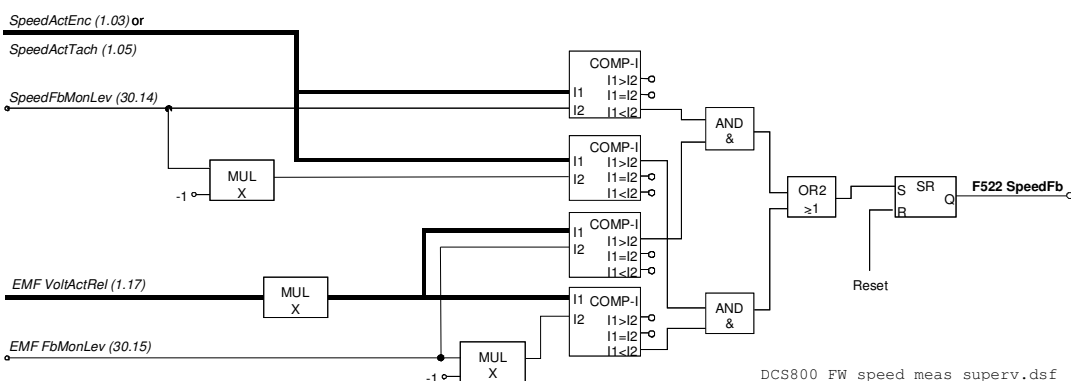
Il est impossible de pré-calculer des niveaux précis.

La régulation de courant réagit à une mesure de courant instable.

Le courant de charge est constamment surveillé indiquant si un thyristor n'est pas allumé.

Surveillance mesure vitesse

La fonction de surveillance de la mesure vitesse vérifie le bon fonctionnement d'une dynamo tachymétrique ou d'un codeur incrémental raccordé au moyen de la vitesse mesurée et de la FEM mesurée. Au-delà d'une certaine FEM, la vitesse mesurée doit se situer au-dessus d'un seuil donné. Le signe de la mesure de vitesse doit également être correct.



Supervision de mesure vitesse

Le variateur réagit selon le réglage du paramètre *SéIDéfMesVitesse* (30.17) lorsque :

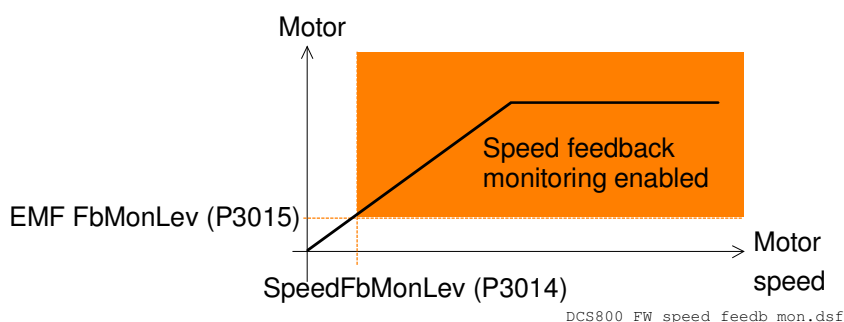
1. la FEM mesurée est supérieure à *NivSurvMesFEM* (30.15) et

2. la mesure vitesse mesurée *VitesseCodeur* (1.03) ou *VitesseTachy* (1.05) est inférieure à *NivSurvMesVites* (30.14).

Exemple:

- *NivSurvMesVites* (30.14) = 15 tr/min
- *NivSurvMesFEM* (30.15) = 50 V

Le variateur déclenche lorsque la FEM est supérieure à 50 V et la mesure de vitesse est ≤ 15 tr/min.



Fonction de surveillance de la mesure vitesse

Le réglage du paramètre *SéIDéfMesVitesse* (30.17) définit la réaction du variateur en cas de problème de mesure vitesse :

1. le variateur déclenche immédiatement sur défaut **F522 MesureVitesse**.
2. la mesure vitesse passe sur FEM et le variateur s'arrête selon le réglage du paramètre *RampArrêtUrgenc* (22.11), puis déclenche sur défaut **F522 MesureVitesse**.
3. la mesure de vitesse passe sur FEM et l'alarme **A125 AlmMesVitesse** est signalée.

En cas de défluxage, le variateur déclenche immédiatement sur défaut **F522 MesureVitesse**.

Protection contre le blocage rotor

La protection contre le blocage rotor déclenche le convertisseur sur défaut **F531 BlocagMoteur** lorsque le moteur est susceptible de s'échauffer. Le rotor est bloqué mécaniquement ou la charge reste trop élevée. Il est possible de régler la supervision (temps, vitesse et couple).

La protection contre le blocage rotor déclenche le variateur si :

1. la vitesse réelle est inférieure à *VitBlocageRotor* (30.02) et
2. le couple réel est supérieur à *CpleBlocagRotor* (30.03)
3. pendant une durée supérieure à celle réglée dans *TpsBlocageRotor* (30.01).

Protection contre les survitesses

Le moteur est protégé contre les survitesses (ex., lorsque le variateur est régulé en couple et que la charge chute de manière intempestive).

Le niveau de survitesse est réglé au paramètre *SurvitesseMot1* (30.16). Le franchissement de ce niveau déclenche le variateur sur défaut **F532**

SurvitesseMot.

Montée de courant

La protection contre les montées de courant rapides en mode générateur est réglée au paramètre *MontMaxCourInd* (30.10).

Le franchissement de ce niveau déclenche le variateur sur défaut **F539 MontCourRapi**. Si le disjoncteur c.c. est monté, il déclenche et le contacteur principal s'ouvre.

Sous-intensité excitation

La valeur nominale du courant d'excitation est réglée au paramètre *CourNomExcitM1* (99.11).

Le niveau de courant d'excitation mini est réglé au paramètre *ExcitMiniM1* (30.12). le franchissement de ce niveau déclenche le variateur sur défaut **F541 SousIntExcM1**.

TempoDéfMiniExc (45.18) permet de régler une temporisation pour le défaut **F541 SousIntExcM1**.

Polarité dynamo tachymétrique

La polarité de la dynamo tachymétrique est comparée à la FEM. Si elle est erronée, le variateur déclenche sur défaut **F553 DéfPolaTachy**.

Plage de valeur dynamo tachymétrique

Si un dépassement de l'entrée EATachy est imminent, le variateur déclenche sur défaut **F554 DéfValTachy**. Vérifiez les raccordements (X3:1 à X3:4) sur la carte SDCS-CON-4.

Messages d'état

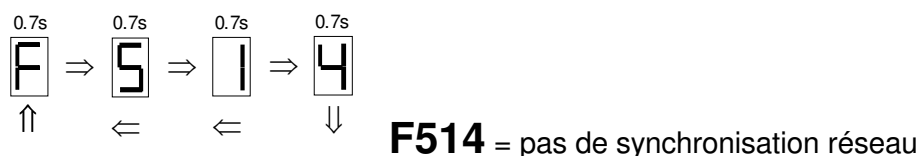
Affichage des signaux d'état, de défaut et d'alarme

Types de signaux et d'informations affichés

Les informations fournies par les variateurs DCS800 sont de plusieurs types : informations générales, erreurs système à la mise sous tension, signaux de défaut, signaux d'alarme.

	informations générales
	erreurs système à la mise sous tension
F	signaux de défaut
A	signaux d'alarme

L'afficheur sept segments (H2500) de la carte de commande SDCS-CON-4 fournit toutes ces informations, sous forme codée. Les lettres et nombres des codes multicaractères sont affichés les uns après les autres pendant 0,7 seconde. Les messages en clair correspondants sont affichés sur la micro-console et dans la pile de défauts de DriveWindow et DriveWindow Light.



Pour la lecture via les sorties logiques ou la communication avec le système de commande, des mots de 16 bits sont disponibles, tous les signaux de défaut ou d'alarme apparaissant sous forme codée binaire.

- *MotDéfaut1 (9.01),*
- *MotDéfaut2 (9.02),*
- *MotDéfaut3 (9.03),*
- *MotDéfaut4 (9.04),*
- *MotDéfautUtilis (9.05),*
- *MotAlarme1 (9.06),*
- *MotAlarme2 (9.07),*
- *MotAlarme3 (9.08) et*
- *MotAlarmeUtilis (9.09)*

Informations générales

De la carte SDCS-CON-4

Les informations générales sont présentées sur l'afficheur sept segments de la carte de commande SDCS-CON-4.

Afficheur 7 segments	Message sur micro-console, DriveWindow et DriveWindow Light	Signification du message	Nota
8	Aucun	Le programme système ne fonctionne pas	1
.	Aucun	Le programme fonctionne, aucun défaut ni alarme détectés	-
-	Aucun	Chargement en cours du programme système dans la carte de commande SDCS-CON-4	-
d	Aucun	Chargement en cours du contenu de la micro-console dans la carte de commande SDCS-CON-4	-
u	Aucun	Chargement du contenu de la micro-console terminé, outil de chargement déconnecté	-

Erreurs système à la mise sous tension (E)

De la carte SDCS-CON-4

Les erreurs système à la mise sous tension sont uniquement signalées sur l'afficheur sept segments de la carte de commande SDCS-CON-4. En cas d'erreur, le variateur ne pourra pas démarrer.

Afficheur 7 segments	Message sur micro-console, DriveWindow et DriveWindow Light	Signification du message	Nota
E01	Aucun	Erreur de contrôle/vérification mémoire Flash programme système	1,2
E02	Aucun	Erreur détectée lors de l'auto-test mémoire ROM (SDCS-CON-4)	1,2
E03	Aucun	Erreur détectée lors de l'auto-test mémoire RAM (SDCS-CON-4, adresses paires)	1,2
E04	Aucun	Erreur détectée lors de l'auto-test mémoire RAM (SDCS-CON-4, adresses impaires)	1,2
E05	Aucun	Incompatibilité matérielle (SDCS-CON-4, carte inconnue)	1,2
E06	Aucun	Dépassement temporisation chien de garde de la carte de commande SDCS-CON-4	1,2

1. Les appareils doivent être mis hors tension et sous tension. Si le défaut se reproduit, vérifiez les cartes SDCS-CON-4, SDCS-PIN-4 et SDCS-POW-4 et, au besoin, remplacez-les.
2. Les erreurs à la mise sous tension sont immédiatement signalées. Si ce type d'erreur est signalé en cours de fonctionnement normal, il s'agit en général d'un problème de CEM. Dans ce cas, vérifiez que les câbles, le convertisseur et l'armoire sont correctement mis à la terre.

Signaux de défaut (F)

Pour prévenir les situations dangereuses et éviter d'endommager le moteur, le variateur ou tout autre matériel, les valeurs de certaines grandeurs physiques sont limitées avec des paramètres qui déclenchent une alarme ou un défaut si les limites sont franchies (ex., tension d'induit maxi, température du convertisseur maxi). Des défauts peuvent également être le fait de situations qui empêchent un fonctionnement normal du variateur (ex., fusible fondu).

La détection d'un défaut entraîne l'arrêt d'urgence immédiat du variateur pour éviter tout danger ou dégât. Le variateur est arrêté automatiquement et ne peut être redémarré avant d'avoir résolu le problème.

Tous les défauts, à l'exception de :

- **F501 SousTensAux,**
- **F525 ErrCodeType,**
- **F547 DéfMatériel et**
- **F548 DéfLogiciel**

peuvent être réarmés après disparition du défaut.

Procédure de réarmement d'un défaut :

- Désactivez les commandes **Marche** et **Enc** [*MCPUtilisé (7.04)* bit 3 et 0]
- Supprimez l'origine des défauts
- Acquitez le défaut avec une commande de **Réarmement** [*MCPUtilisé (7.04)* bit 7] via une entrée logique, un système de contrôle-commande ou en mode **Local** avec la micro-console, DriveWindow ou DriveWindow Light
- En fonction de l'état du système, réactivez les commandes **Marche** et **Enc** [*MCPUtilisé (7.04)* bit 3 et 0]

Les signaux de défaut déclenchent complètement ou partiellement le variateur en fonction du niveau de déclenchement :

Niveau de défaut 1 :

- ouverture immédiate du contacteur principal
- ouverture immédiate du contacteur d'excitation
- ouverture immédiate du contacteur du ventilateur

Niveau de défaut 2 :

- ouverture immédiate du contacteur principal
- ouverture immédiate du contacteur d'excitation
- le contacteur du ventilateur reste fermé tant que le défaut est détecté ou que le délai de *TempoVentilat (21.14)* n'est pas écoulé.

Niveau de défaut 3 :

Le variateur est arrêté selon le réglage de *SéIDéfMesVitess (30.36)* et :

- ouverture immédiate du contacteur principal
- ouverture immédiate du contacteur d'excitation si *SéIDéfMesVitess (30.36)* = **RoueLibre**, mais il reste fermé en cas de **ré**chauffage par l'inducteur ou si *SéIDéfMesVitess (30.36)* = **FreinageDyn**

- le contacteur du ventilateur reste fermé
- Une fois arrêté,
- le contacteur principal ne peut pas être refermé
 - le contacteur d'excitation reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur
 - le contacteur du ventilateur reste fermé tant que le délai de *TempoVentilat* (21.14) n'est pas écoulé.

Niveau de défaut 4 :

Le variateur est arrêté selon le réglage de *TypeArrêtDéfaut* (30.30) :

- ouverture immédiate du contacteur principal si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **RoueLibre** ou **FreinageDyn** mais il reste fermé si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **ArrêtRampe** ou **LimiteCouple**
- ouverture immédiate du contacteur d'excitation si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **RoueLibre** mais il reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur ou si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **ArrêtRampe**, **LimiteCouple** ou **FreinageDyn**
- ouverture immédiate du contacteur du ventilateur si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **RoueLibre** mais il reste fermé si *TypeArrêtDéfaut* (30.30) = **ArrêtRampe**, **LimiteCouple** ou **FreinageDyn**

Une fois arrêté,

- ouverture immédiate du contacteur principal
- le contacteur d'excitation reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur
- le contacteur du ventilateur reste fermé tant que le délai de *TempoVentilat* (21.14) n'est pas écoulé.

Niveau de défaut 5 :

Le variateur est arrêté sur commande de rupture de communication [*PerteCmdeLocale* (30.27), *RuptureCommunic* (30.28), *Ch0RuptureComm* (70.05) ou *Ch2RuptureComm* (70.15)] :

- le contacteur principal est immédiatement ouvert ou reste fermé en fonction du paramètre de rupture de communication sélectionné.
- le contacteur d'excitation est immédiatement ouvert ou reste fermé en fonction du paramètre de rupture de communication sélectionné. Il reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur.
- le contacteur du ventilateur est immédiatement ouvert ou reste fermé en fonction du paramètre de rupture de communication sélectionné.

Une fois arrêté,

- ouverture immédiate du contacteur principal
- le contacteur d'excitation reste fermé en cas de réchauffage par l'inducteur
- le contacteur du ventilateur reste fermé tant que le délai de *TempoVentilat* (21.14) n'est pas écoulé

Tout défaut reste activé jusqu'à ce que l'origine du problème disparaisse et que l'ordre **Réarmement** [*MCPUtilisé* (7.04) bit 7] soit reçu.

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement						
F501	501 SousTensAux	Sous-tension auxiliaire : La tension auxiliaire est trop faible avec le variateur en fonctionnement. Si vous ne pouvez réarmer le défaut, vérifiez les tensions auxiliaires internes (SDCS-CON-4) et remplacez la carte SDCS-CON-4 et / ou SDCS-PIN-4 ou la carte SDCS-POW-4. <table><tr><td>Tension auxiliaire</td><td>Niveau de déclenchement</td></tr><tr><td>230 V c.a.</td><td>< 185 V c.a.</td></tr><tr><td>115 V c.a.</td><td>< 96 V c.a.</td></tr></table>	Tension auxiliaire	Niveau de déclenchement	230 V c.a.	< 185 V c.a.	115 V c.a.	< 96 V c.a.	9.01, bit 0	PrêtMarche = 1	1
Tension auxiliaire	Niveau de déclenchement										
230 V c.a.	< 185 V c.a.										
115 V c.a.	< 96 V c.a.										
F502	502 SurIntensInd	Surintensité d'induit: Vérifiez : - <i>NivSurtintensInd (30.09)</i> - réglage des paramètres du groupe 43 (régulation de courant : réglage du régulateur de courant d'induit) - limites de couple et de courant du groupe 20 - tous les raccordements du circuit d'induit - thyristors défectueux - câblage du circuit d'induit - raccordement des circuits d'allumage et des transformateurs de courant s'il s'agit d'une solution de modernisation	9.01, bit 1	toujours	3						
F503	503 SurTensIndui	Surtension d'induit (c.c.) : Vérifiez : - si le réglage de <i>NivSurtensIndui (30.08)</i> est adapté au système - réglage des paramètres du groupe 44 (excitation : réglage régulateur courant d'excitation, réglage régulateur FEM, linéarisation de flux) - courant d'excitation trop élevé (ex., problèmes de défluxage) - si le moteur a été accéléré par la charge - survitesse - si la mise à l'échelle de la vitesse est correcte, cf. <i>FormatVitesUtil (2.29)</i> - si la mesure de tension d'induit est correcte - connecteurs X12 et X13 sur SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X13 sur SDCS-PIN-4/51 - retrait des résistances de configuration de la tension sur la carte SDCS-PIN-51	9.01, bit 2	toujours	1						

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F504	504 DéfThermConv	Echauffement anormal convertisseur : Attendez que le convertisseur refroidisse. Température d'arrêt cf. <i>TempérMaxiPont</i> (4.17). Vérifiez : - ouverture de la porte du convertisseur - tension d'alimentation du ventilateur du convertisseur - sens de rotation du ventilateur du convertisseur - composants du ventilateur du convertisseur - prise d'air de refroidissement (filtre) du convertisseur - température ambiante - cycle de charge excessif - connecteur X12 sur SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X22 sur SDCS-PIN-4/51	9.01, bit 3	toujours	2
F505	505 DétecCourRés	Détection de courant résiduel (somme de I_{L1}, I_{L2}, $I_{L3} \neq 0$): Vérifiez : - <i>SélDétecCourRésid</i> (30.05), <i>LimDétecCourRésid</i> (30.06), <i>TempoDétecCourRés</i> (30.07) - transformateur de courant sommateur, au besoin, remplacez le transformateur ou la carte SDCS-IOB-3 - sectionnez l'alimentation réseau, vérifiez la tension nulle dans les circuits d'induit et d'excitation, mesurez la résistance d'isolement de l'installation complète	9.01, bit 4	toujours	1
F506	506 DéfThermMot1	Echauffement anormal mesuré moteur 1 : Attendez que le moteur refroidisse. Le ventilateur du moteur continue de tourner jusqu'à ce que la température du moteur repasse sous la limite d'alarme. Vérifiez : - <i>TempLimDéfM1</i> (31.07), <i>SélKlixonMot1</i> (31.08) - température du moteur - tension d'alimentation du ventilateur du moteur - sens de rotation du ventilateur du moteur - composants du ventilateur du moteur - prise d'air de refroidissement (filtre) moteur - câblage et sondes thermiques du moteur - température ambiante - cycle de charge excessif - entrées des sondes thermiques sur les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-3	9.01, bit 5	toujours	2
F507	507 SurchargMot1	Surcharge calculée moteur 1 : Attendez que le moteur refroidisse. Le ventilateur continue de tourner jusqu'à ce que la valeur calculée repasse sous la limite d'alarme. Vérifiez : - <i>ChargeLimDéfM1</i> (31.04)	9.01, bit 6	toujours	2

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F508	508 DéfCarteE/S	Carte d'E/S introuvable ou défectueuse : Vérifiez : - AdresseDCSLink (94.01), ModuleCommunic (98.02), ModuleExt1E/SL (98.03), ModuleExt2E/SL (98.04), ModuleExtE/SA (98.06), ModE/SAMesThMot (98.12), ConfigCarte E/S (98.15) - raccordement des câbles plats entre SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-2/3	9.01, bit 7	toujours	1
F509	509 DéfThermMot2	Echauffement anormal mesuré moteur 2 : Attendez que le moteur refroidisse. Le ventilateur du moteur continue de tourner jusqu'à ce que la température repasse sous la limite d'alarme. Vérifiez : - TempérLimDéfM2 (49.37), SéIKlixonMot2 (49.38) - Température moteur (laissez refroidir le moteur puis redémarrez) - tension d'alimentation ventilateur du moteur - composants ventilateur du moteur - prise d'air de refroidissement (filtre) moteur - câblage et sondes thermiques moteur - température ambiante - cycle de charge excessif - entrées des sondes thermiques sur les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-3	9.01, bit 8	toujours	2
F510	510 SurchargMot2	Surcharge calculée moteur 2 : Attendez que le moteur refroidisse. Le ventilateur continue de tourner jusqu'à ce que la charge repasse sous la limite d'alarme. Vérifiez : - ChargeLimDéfM2 (49.34)	9.01, bit 9	toujours	2
F511	511 DéfVentiConv	Courant ventilateur du convertisseur : Uniquement si <i>TempoTempérConv</i> (97.05) $\neq 0$ et si une carte PW-10002/3 est connectée sur SDCS-PIN-4/51. Vérifiez : - Tension d'alimentation du ventilateur du convertisseur - sens de rotation du ventilateur du convertisseur - composants du ventilateur du convertisseur - prise d'air de refroidissement du convertisseur - connecteur X12 sur SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X22 sur SDCS-PIN-4/51	9.01, bit 10	PrêtMarche = 1	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F512	512 SousTensRés	Sous-tension réseau (c.a.) : Vérifiez : - <i>DéfAlimRéseau</i> (30.21), <i>TensionRésMini1</i> (30.22), <i>TensionRésMini2</i> (30.23) - Présence des 3 phases - Si la tension réseau fluctue dans la plage admissible - Fermeture et ouverture du contacteur principal - Si la mise à l'échelle de la tension réseau est correcte [<i>TensionNomRés</i> (99.10)] - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-PIN-4/51 - retrait des résistances de configuration de la tension sur la carte SDCS-PIN-51	9.01, bit 11	PrêtMarche = 1	3
F513	513 SurtensRésea	Surtension réseau (c.a.): Tension réseau réelle $> 1,3 * TensionNomRés$ (99.10) pendant plus de 10 s et PrêtMarche = 1. Vérifiez : - si la tension réseau fluctue dans la plage admissible - si la mise à l'échelle de la tension réseau est correcte [<i>TensionNomRés</i> (99.10)] - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-PIN-4/51 - retrait des résistances de configuration de la tension sur la carte SDCS-PIN-51	9.01, bit 12	PrêtMarche = 1	1
F514	514 DéfSyncRésea	Défaut de synchronisation avec le réseau (c.a.) : Perte de la synchronisation avec la fréquence réseau. Vérifiez : - <i>VerrPhaseLimDév</i> (97.13) - alimentation réseau - fusibles, etc. - fréquence réseau (50 Hz $\pm$ 5 Hz; 60 Hz $\pm$ 5 Hz) et stabilité ($df/dt = 17\%$/s) [<i>SortieVerrPhase</i> (3.20)]	9.01, bit 13	PrêtMarche = 1	3
F515	515 SurinteExcM1	Surintensité du circuit d'excitation moteur 1 : Vérifiez : - <i>NivSurintExciM1</i> (30.13), - réglage des paramètres du groupe 44 (excitation : réglage du régulateur de courant d'excitation) - raccordement de l'excitation - isolation des câbles et de l'enroulement d'excitation - résistance de l'enroulement d'excitation - message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.01, bit 14	PrêtMarche = 1	1

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F516	516 DéfCommExcM1	Rupture communication excitation moteur 1 : Vérifiez : - <i>TempoExcitation (94.07)</i> - raccordement des câbles plats entre SDSC-CON-4 et SDSC-PIN-4 - tension auxiliaire des excitations intégrées et externes - raccordement des câbles de la liaison DCSLink - réglage commutateur DIP S1100:1 de la liaison DCSLink = ON (DCF803-0035 et FEX-425-Int) - Réglage des adresses sur la liaison DCSLink [<i>AdresseDCSLink (94.01)</i>, <i>AdresseExcitM1 (94.08)</i> ou interrupteurs S800 et S801 sur DCF803-0035 et FEX-425-Int] - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.01, bit 15	PrêtMarche = 1	1
F517	517 OndulCourInd	Ondulation courant d'induit : Un ou plusieurs thyristors ne sont pas conducteurs. Vérifiez : - <i>SélOndulCourant (30.18)</i>, <i>LimOndulCourant (30.19)</i> - Gain trop élevé du régulateur de courant [<i>GainRégCourMot1 (43.06)</i>] - Mesure du courant avec oscilloscope (6 pulses d'un cycle visibles ?) - Fusibles en parallèles - Résistance gâchette-cathode thyristor - Raccordement gâchette thyristor - Transformateurs de courant (T51, T52)	9.02, bit 0	EnMarche = 1	3
F518	518 SurinteExcM2	Surintensité du circuit d'excitation moteur 2 : Vérifiez : - <i>NivSurintExcitM2 (49.09)</i> - réglage des paramètres du groupe 49 (excitation : réglage du régulateur de courant d'excitation) - raccordement de l'excitation - isolation des câbles et de l'enroulement d'excitation - résistance de l'enroulement d'excitation - message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.02, bit 1	PrêtMarche = 1	1

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F519	519 DéfCommExcM2	Rupture communication excitation moteur 2 : Vérifiez : - <i>TempoExcitation</i> (94.07) - Raccordement câbles plats entre les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-PIN-4 - Tension auxiliaire pour excitations intégrées et externes - Raccordement des câbles de la liaison DCSLink - Raccordement de la liaison DCSLink - Réglages des adresses sur la liaison DCSLink [<i>AdresseDCSLink</i> (94.01), <i>AdresseExcitM2</i> (94.09)] - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.02, bit 2	PrêtMarche = 1	1
F521	521 NoAckExcitat	Moteur sélectionné, aucun signal retour des excitations : Vérifiez : - <i>TypeExcitUtilM1</i> (99.12), si la selection correspond au type d'excitation, <i>EtatExcitMot1</i> (6.12), <i>EtatExcitMot2</i> (6.13) - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.02, bit 4	PrêtMarche = 1	1
F522	522 MesureVitesse	Moteur sélectionné, mesure vitesse : Mesure vitesse du codeur incrémental ou de la dynamo tachymétrique erronée. Vérifiez : - <i>SélMesVitesseM1</i> (50.03), <i>SélDéfMesVitess</i> (30.36), <i>SélDéfMesVitess</i> (30.17) - Codeur incrémental : codeur lui-même, alignement, câblage, accouplement, alimentation (mesure trop faible ?), problèmes mécaniques - Dynamo tachymétrique : dynamo tachymétrique elle-même, polarité et tension dynamo tachymétrique, alignement, câblage, accouplement, problèmes mécaniques, cavalier S1 de la carte SDCS-CON-4 - FEM : raccordement convertisseur – circuit d'induit fermé - Cartes SDCS-CON-4, SDCS-IOB-3, SDCS-POW-4	9.02, bit 5	toujours	3
F523	523 NoAcqVenConv	Aucun signal retour ventilateur externe : Vérifiez : - <i>AcqVentilMoteur</i> (10.06) - contacteur du ventilateur externe - circuit du ventilateur externe - tension d'alimentation du ventilateur externe - E/S logiques utilisées (groupe 14)	9.02, bit 6	PrêtMarche = 1	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F524	524 AcqContactPrinc	Aucun signal retour du contacteur principal : Vérifiez : - AcqContactPrinc (10.21) - Séquence de fermeture-ouverture - le contacteur auxiliaire (relais) ferme le contacteur principal après réception de la commande On/Off. - relais de sécurité - E/S logiques utilisées (groupe 14)	9.02, bit 7	PrêtMarche = 1	3
F525	525 ErrCodeType	Erreur code type : Vérifiez : - Réglage CodeType (97.01)	9.02, bit 8	toujours	1
F526	526 DéfExtEntLog	Défaut externe via entrée logique : Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : - SéIDéfautExtern (30.31), SéIDéfautExtern (30.33)	9.02, bit 9	Toujours ou PrêtMarche = 1	1
F527	527 AcqVentilConver	Aucun signal retour du ventilateur du convertisseur : Vérifiez : - AcqVentilConver (10.20) - contacteur du ventilateur du convertisseur - circuit du ventilateur du convertisseur - thermorupteur Klixon du ventilateur du convertisseur - tension d'alimentation du ventilateur du convertisseur - E/S logiques utilisées (groupe 14)	9.02, bit 10	PrêtMarche = 1	4
F528	528 RuptComSérie	Rupture communication sur liaison série : Ce défaut n'est activé qu'après réception par le variateur du premier dataset du système de commande. Avant réception, seule l'alarme A128 RuptComSérie est activée afin de supprimer les défauts inutiles (la mise en route du système de commande est généralement plus lente que celle du variateur). Vérifiez : - ChoixCommande (10.01), RuptureCommunic (30.28), TempoDéfCommSér (30.35), ModuleCommunic (98.02) - Réglages des paramètres du groupe 51 (liaison série) - Câble de la liaison série - Raccordement de la liaison série - Coupleur réseau	9.02, bit 11	Toujours si TempoDéfCommSér (30.35) ≠ 0	5

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F529	529 DéfExcitMot1	Défaut excitation moteur 1 : Détection d'un défaut lors de l'auto-diagnostic de l'excitation ou défaut d'alimentation dans l'excitation 1. Vérifiez : - fonctionnement de l'excitation et, au besoin, remplacez-la - message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.02, bit 12	toujours	1
F530	530 DéfExcitMot2	Défaut excitation moteur 2 : Détection d'un défaut lors de l'auto-diagnostic de l'excitation ou défaut d'alimentation de l'excitation 2. Vérifiez : - fonctionnement de l'excitation et, au besoin, remplacez-la. - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.02, bit 13	toujours	1
F531	531 BlocagMoteur	Moteur sélectionné, moteur bloqué : Le couple moteur a dépassé <i>CpleBlocagRotor (30.03)</i> pendant un temps supérieur à celui réglé au paramètre <i>TpsBlocageRotor (30.01)</i> alors que la mesure vitesse était inférieure à <i>VitBlocageRotor (30.02)</i> . Vérifiez : - Moteur bloqué (accouplements mécaniques du moteur) - Caractéristiques de la charge - Niveau du courant d'excitation - réglage des paramètres du groupe 20 (limites : limites de couple et de courant)	9.02, bit 14	EnMarche = 1	3
F532	532 SurvitesseMot	Moteur sélectionné, survitesse moteur : Vérifiez : - <i>SurvitesseMot1 (30.16)</i> - Réglage des paramètres du groupe 24 (régulation vitesse: régulateur de vitesse) - Mise à l'échelle de la boucle du régulateur de vitesse [<i>FormatVitesUtil (2.29)</i>] - Comparaison vitesse du variateur [<i>VitesseMoteur (1.04)</i>] / vitesse moteur mesurée (dynamo tachymétrique manuelle) - Courant d'excitation - Mesure vitesse (codeur incrémental, dynamo tachymétrique) - Raccordement de mesure vitesse - Si le moteur a été accéléré par la charge - En cas de regulation FEM, si la mesure de tension c.c. (C1, D1) peut être permutée.	9.02, bit 15	toujours	3

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F533	533 DéfTpsInvers	Temps d'inversion : Le sens du courant n'a pas changé avant écoulement des délais réglés aux paramètres <i>TempoCourantNul</i> (97.19) plus <i>TempoInversion</i> (43.14) ou <i>TempoInvers12P</i> (47.05). Vérifiez : - Moteur fortement inductif - Tension moteur trop élevée par rapport à la tension réseau	9.03, bit 0	EnMarche = 1	3
F534	534 DiffCour12P	Différence de courant 12 pulses (uniquement pour applications 12 pulses parallèle) Vérifiez : - <i>LimDiffCourant</i> (47.02), <i>TempoDiffCourt</i> (47.03) - Réglage des paramètres du groupe 43 (régulation de courant : régulateur courant d'induit)	9.03, bit 1	toujours	3
F535	535 12PCom	Communication 12 pulses : Vérifiez : - <i>Tempo12Pulses</i> (94.03) - Raccordement des câbles de la liaison DCSLink - Raccordement de la liaison DCSLink - Réglage des adresses de la liaison DCSLink [<i>AdresseDCSLink</i> (94.01), <i>AdresseEscl12P</i> (94.04)]	9.03, bit 2	PrêtON = 1	3
F536	536 DéfEsclav12P	Défaut application Esclave 12 pulses Maître 12 pulses déclenché par un défaut de l'esclave 12 pulses. Vérifiez : - Pile de défauts de l'esclave 12 pulses	9.03, bit 3	PrêtON = 1	4
F537	537 ExcM1NonPrêt	Excitation moteur 1 non prête : Perte du signal excitation prête en cours de fonctionnement. Pas de tension c.a. ou défaut de synchronisation. Vérifiez : - La présence de toutes les phases - Si la tension réseau fluctue dans la plage admissible - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.03, bit 4	PrêtMarche = 1	1
F538	538 ExcM2NonPrêt	Excitation moteur 2 non prête : Perte du signal excitation prête en cours de fonctionnement. Pas de tension c.a. ou défaut de synchronisation. Vérifiez : - la présence de toutes les phases - si la tension fluctue dans la plage admissible - message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.03, bit 5	PrêtMarche = 1	1

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F539	539 MontCourRapi	Montée rapide de courant : Montée de courant réel di/dt trop rapide. Vérifiez : - <i>MontMaxCourInd</i> (30.10)	9.03, bit 6	EnMarche = 1 et mode générateur	1
F540	540 DéfautCom-8	SDCS-COM-8 défectueuse ou introuvable : Vérifiez : - <i>CarteCommSyst</i> (98.16) et - Remplacez SDCS-COM-8 et/ou SDCS-CON-4	9.03, bit 7	PrêtON = 1	1
F541	541 SousIntExcM1	Sous-intensité excitation moteur 1 Vérifiez : - <i>DéfExcitMiniM1</i> (30.12), <i>TempoDéfMiniExc</i> (45.18) - Réglage des paramètres du groupe 44 (excitation : réglage régulateur courant d'excitation, réglage régulateur FEM, linéarisation du flux) - Sur plaque signalétique du moteur : courant mini au défluxage maxi (vitesse maxi) - Fusibles circuit d'excitation - Si le courant d'excitation oscille - Si le moteur a une réaction d'induit élevée - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.03, bit 8	toujours	1
F542	542 SousIntExcM2	Sous-intensité excitation moteur 2 Vérifiez : - <i>DéfMiniExcitM2</i> (49.08), <i>TempoDéfMiniExc</i> (45.18) - Réglage des paramètres du groupe 44 (excitation: réglage du régulateur de courant d'excitation, réglage du régulateur FEM, linéarisation de flux) - Sur la plaque signalétique du moteur : courant mini au défluxage maxi (vitesse maxi) - Fusibles circuit d'excitation - Si le courant d'excitation oscille - Si le moteur a une réaction d'induit élevée - Message de défaut de l'excitation (afficheur 7 segments ou LED clignotantes)	9.03, bit 9	toujours	1
F543	543 Comm_Com-8	Communication entre la carte de commande SDCS-COM-8 et le système de commande ou la liaison Maître-Esclave Vérifiez : - <i>ChoixCommande</i> (10.01), <i>Ch0RuptureComm</i> (70.05), <i>Ch0Tempo</i> (70.04), <i>Ch2RuptureComm</i> (70.15), <i>Ch2Tempo</i> (70.14) - Câbles optiques raccordés au système de commande (voie 0), - Coupleurs avec le système de commande - Câbles optiques entre le maître et les esclaves (voie 2)	9.03, bit 10	PrêtON = 1	5

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F544	544 RuptuDCSLink	Rupture de communication Maître-Esclave ou variateur-variateur Vérifiez : - <i>RuptureCommunic</i> (30.28), <i>AdresseBAL1</i> (94.12), <i>AdresseBAL2</i> (94.18), <i>AdresseBAL3</i> (94.24), <i>AdresseBAL4</i> (94.30), <i>TpsCycleBAL1</i> (94.13), <i>TpsCycleBAL2</i> (94.19), <i>TpsCycleBAL3</i> (94.25), <i>TpsCycleBAL44</i> (94.31) - Raccordement des câbles de la liaison DCSLink - Raccordement de la liaison DCSLink - Réglage des adresses de la liaison DCSLink [<i>AdresseDCSLink</i> (94.01)]	9.03, bit 11	toujours	5
F545	545 DéfChargAppl	Défaut chargement application Vérifiez : - <i>Diagnostic</i> (9.11)	9.03, bit 12	toujours	1
F546	546 PerteCmdeLoc	Perte commande locale : Défaut de communication avec la micro-console, DriveWindow ou DriveWindow Light en mode local. Vérifiez : - <i>PerteCmdeLocale</i> (30.27) - Si la micro-console est connectée - Raccordement - Câbles	9.03, bit 13	local	5
F547	547 DéfMatériel	Défaut matériel : Pour des détails, cf. <i>Diagnostic</i> (9.11) .	9.03, bit 14	toujours	1
F548	548 DéfLogiciel	Défaut logiciel : Pour des détails, cf. <i>Diagnostic</i> (9.11).	9.03, bit 15	toujours	1
F549	549 CompatibPara	Compatibilité paramètres : Lors du réglage des paramètres ou de la mise sous tension, le programme système tente d'écrire leurs valeurs. Si le réglage est impossible ou incompatible, le paramètre est réglé sur le pré-réglage usine. Les paramètres à l'origine du défaut peuvent être identifiés avec <i>Diagnostic</i> (9.11). Vérifiez : - réglage des paramètres	9.04, bit 0	toujours	1
F550	550 DéfLecMémPar	Lecture carte mémoire paramètre Défaut de lecture du jeu de paramètres effectifs ou d'un jeu de paramètres utilisateur dans la mémoire Flash ou la carte mémoire (erreur de contrôle) Vérifiez : - Carte mémoire et - SDCS-CON-4	9.04, bit 1	toujours	1
F551	551 DéfValEntAna	Valeur entrée analogique Valeur d'une des entrées analogiques inférieure à 4 mA / 2 V. Vérifiez : - <i>SéIDéf4mAEntAna</i> (30.29) - Raccordements et câbles des entrées analogiques utilisées - Polarité de raccordement	9.04, bit 2	toujours	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F552	552 DéfFreinMéca	Moteur sélectionné, frein mécanique : Signal retour de fermeture de frein absent ou impossibilité pour le couple réel d'atteindre <i>SélRéfCoupleDém</i> (42.08) lors de la confirmation de couple. Vérifiez : - <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06), <i>SélRéfCoupleDém</i> (42.07) - frein - câblage du frein - E/S logiques utilisées (groupe 14)	9.04, bit 3	toujours	3
F553	553 DéfPolaTachy	Moteur sélectionné, polarité dynamo tachymétrique : Défaut de polarité de l'entrée tachy. Vérifiez : - Polarité du câble dynamo tachymétrique - Polarité des câbles d'excitation et d'induit - Sens de rotation du moteur	9.04, bit 4	toujours	3
F554	554 DéfValTachy	Moteur sélectionné, plage de valeurs dynamo tachymétrique Dépassement d'entrée EATachy Vérifiez : - La qualité des raccordements (X3:1 à X3:4) sur la carte de commande SDCS-CON-4	9.04, bit 5	toujours	3
F601	601 Déf1ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 11	toujours	1
F602	602 Déf2ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 12	toujours	1
F603	603 Déf3ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 13	toujours	1
F604	604 Déf4ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 14	toujours	1
F605	605 Déf5ProgAdap	Défaut défini par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.04, bit 15	toujours	1
F610	610 DéfUtilis1	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 0	toujours	1
F611	611 DéfUtilis2	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 1	toujours	1
F612	612 DéfUtilis3	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 2	toujours	1
F613	613 DéfUtilis4	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 3	toujours	1
F614	614 DéfUtilis5	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 4	toujours	1
F615	615 DéfUtilis6	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 5	toujours	1
F616	616 DéfUtilis7	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 6	toujours	1
F617	617 DéfUtilis8	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 7	toujours	1

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot de défaut	Activation du défaut	Niveau déclenchement
F618	618 DéfUtilis9	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 8	toujours	1
F619	619 DéfUtilis10	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 9	toujours	1
F620	620 DéfUtilis11	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 10	toujours	1
F621	621 DéfUtilis12	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 11	toujours	1
F622	622 DéfUtilis13	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 12	toujours	1
F623	623 DéfUtilis14	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 13	toujours	1
F624	624 DéfUtilis15	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 14	toujours	1
F625	625 DéfUtilis16	Défaut défini par l'utilisateur via un programme d'application	9.05, bit 15	toujours	1

Signaux d'alarme (A)

Une alarme est signalée en cas de situation susceptible d'être dangereuse. Dans ce cas, un message s'affiche et l'alarme est consignée dans la pile de défauts. Cependant, l'origine d'une alarme peut empêcher le variateur de poursuivre son fonctionnement normal. Dès qu'elle disparaît, le variateur est automatiquement réarmé.

Il existe 4 niveaux d'alarme.

Niveau d'alarme 1:

- Le contacteur principal ne peut être refermé après arrêt du variateur (aucun redémarrage possible)

Niveau d'alarme 2 :

- Le contacteur du ventilateur reste fermé tant que l'alarme est en cours
- Si l'alarme disparaît, *TempoVentilat (21.14)* débute

Niveau d'alarme 3 :

- la fonction de redémarrage automatique est activée [*MotEtatAuxil (8.02)* bit 15]
- **PrêtMarche** [*MotEtatPrincip (8.01)* bit 1] est désactivé mais le variateur redémarre automatiquement quand l'alarme disparaît
- **angle d'allumage** α est réglé sur 150°
- Impulsions d'allumage **uniques**

Niveau d'alarme 4 :

- Le variateur continue de fonctionner et l'alarme est signalée

Afficheur 7 segment	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau d'alarme
A101	101 Arrêt2EntLog	Off2 (Arrêt d'urgence / roue libre) en cours via entrée logique – interdiction de démarrage Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : - ArrUrg/RoueLibr (10.08), au besoin, inversez le signal (groupe 10)	9.06, bit 0	PrêtMarche = 1	1
A102	102 ArrUrg3EntLog	Off3 (Arrêt d'urgence) en cours via entrée logique Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : - Arrêt Urgence (10.09), au besoin, inversez le signal (groupe 10)	9.06, bit 1	PrêtMarche = 1	1
A103	103 NoAcqDisjonc	Moteur sélectionné, pas de signal retour disjoncteur c.c. : α est réglé sur 150° et des impulsions d'allumage uniques sont données, mais le variateur ne peut donc pas démarrer ou redémarrer tant que le signal retour du disjoncteur c.c. est absent. Vérifiez : - NoAcqDisjonc (10.23), au besoin, inversez le signal (groupe 10)	9.06, bit 2	PrêtMarche = 1	3
A104	104 DéfThermConv	Echauffement anormal convertisseur : Attendez que le convertisseur refroidisse. Température d'arrêt cf. TempérMaxiPont (4.17). L'alarme d'échauffement anormal du convertisseur s'affiche à environ 5°C sous la température de défaut. Vérifiez : - AcqVentilConver (10.20) - Ouverture de la porte du convertisseur - tension d'alimentation ventilateur du convertisseur - sens de rotation ventilateur du convertisseur - composants ventilateur du convertisseur - prise d'air de refroidissement (filtre) du convertisseur - température ambiante - cycle de charge excessif - connecteur X12 sur la carte SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X22 sur la carte SDCS-PIN-4/51	9.06, bit 3	toujours	2
A105	105 NoAckFreinDy	Moteur sélectionné, freinage dynamique en attente : α est réglé sur 150° et des impulsions d'allumage uniques sont données, mais le variateur ne peut donc démarrer ou redémarrer tant que le freinage dynamique est actif. Vérifiez : - AckFreinageDyna (10.22)	9.06, bit 4	PrêtMarche = 1	1

Afficheur 7 segment	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau d'alarme
A106	106 AlmThermMot1	Echauffement anormal mesuré moteur 1 : Vérifiez : - <i>TempLimDéfM1 (31.06)</i> - Température moteur - Tension d'alimentation ventilateur moteur - Sens de rotation ventilateur moteur - Composants ventilateur moteur - Prise d'air de refroidissement (filtre) du moteur - Câblage et sondes thermiques moteur - Température ambiante - Cycle de charge excessif - Entrées des sondes thermiques sur les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-3	9.06, bit 5	toujours	2
A107	107 SurchargMot1	Surcharge calculée moteur 1 : Vérifiez : - <i>ChargeLimAlmMot1 (31.04)</i>	9.06, bit 6	toujours	2
A109	109 AlmThermMot2	Echauffement anormal mesuré moteur 2 : Vérifiez : - <i>TempérLimAlmM2 (49.36)</i> - Température moteur - Tension d'alimentation ventilateur moteur - Sens de rotation ventilateur moteur - Composants ventilateur moteur - Prise d'air de refroidissement (filtre) du moteur - Câblage et sondes thermiques moteur - Température ambiante - Cycle de charge excessif - Entrées des sondes thermiques sur les cartes SDCS-CON-4 et SDCS-IOB-3	9.06, bit 8	toujours	2
A110	110 SurchargMot2	Surcharge calculée moteur 2 : Vérifiez : - <i>ChargeLimAlmM2 (49.33)</i>	9.06, bit 9	toujours	2
A111	111 SousTensRés	Sous-tension réseau (c.a.) : α est réglé sur 150°; impulsions de démarrage uniques Vérifiez : - <i>DéfAlimRéseau (30.21)</i>, <i>TensionRésMini1 (30.22)</i>, <i>TensionRésMini2 (30.23)</i>, - la présence de toutes les phases - si la tension réseau fluctue dans la plage admissible - fermeture et ouverture du contacteur principal - si la mise à l'échelle de la tension réseau est correcte [<i>TensionNomRés (99.10)</i>] - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-CON-4 - connecteurs X12 et X13 sur la carte SDCS-PIN-4/51 - retrait des résistances de configuration de la tension sur la carte SDCS-PIN-51	9.06, bit 10	PrêtMarche = 1	3

Afficheur 7 segment	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau d'alarme
A112	112 AlarmDCSLink	Rupture de communication variateur-variateur et Maître-Esclave Vérifiez : - <i>RuptureCommunic</i> (30.28), <i>AdresseBAL1</i> (94.12), <i>AdresseBAL2</i> (94.18), <i>AdresseBAL3</i> (94.24), <i>AdresseBAL4</i> (94.30), <i>TpsCycleBAL1</i> (94.13), <i>TpsCycleBAL2</i> (94.19), <i>TpsCycleBAL3</i> (94.25), <i>TpsCycleBAL44</i> (94.31) - Raccordement des câbles de la liaison DCSLink - Raccordement de la liaison DCSLink - Réglage des adresses de la liaison DCSLink [<i>AdresseDCSLink</i> (94.01)]	9.06, bit 11	toujours	4
A113	113 Comm_Com-8	Communication SDCS-COM-8 (système de commande et Maître-Esclave) Vérifiez : - <i>Ch0RuptureComm</i> (70.05), <i>Ch0Tempo</i> (70.04), <i>Ch2RuptureComm</i> (70.15), <i>Ch2Tempo</i> (70.14) - Câbles optiques raccordés au système de commande (voie 0) - Coupleurs avec le système de commande - Câbles optiques entre le maître et les esclaves (voie 2)	9.06, bit 12	toujours	4
A114	114 DiffCourInd	Déviat ion courant d'induit Ce message s'affiche si la référence de courant [<i>RéfCourantUtil</i> (3.12)] diffère du courant réel [<i>MotCur</i> (1.06)], pendant plus de 5 s, de plus de 20 % du courant nominal moteur. α est réglé sur 150°; impulsions d'allumage uniques Vérifiez : - Rapport entre tension d'alimentation réseau et FEM - <i>AlphaInduitMin</i> (20.15) réglé sur haut	9.06, bit 13	EnMarche = 1	3
A115	115 AlmValTachy	Moteur sélectionné, plage de valeurs dynamo tachymétrique Si A115 AlmValTachy s'affiche pendant plus de 10 s, il y a un dépassement de l'entrée EATachy. Vérifiez : - La qualité des raccordements (X3:1 à X3:4) sur la carte de commande SDCS-CON-4 Si A115 AlmValTachy s'affiche pendant 10 s et disparaît, <i>SurvitesseMot1</i> (30.16) ou <i>SurvitesseMot2</i> (49.21) a été changé. Dans ce cas, il faut procéder à un nouveau réglage fin de la dynamo tachymétrique [<i>ModeExploitat</i> (99.06) = RégFinTachy].	9.06, bit 14	toujours	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau d'alarme
A117	117 OndulCourInd	Ondulation courant d'induit : Un ou plusieurs thyristors ne sont plus conducteurs. Vérifiez : - <i>SélOndulCourant</i> (30.18), <i>LimOndulCourant</i> (30.19) - Un gain trop élevé du régulateur de courant [<i>GainRégCourMot1</i> (43.06)] - Mesure du courant avec oscilloscope (6 pulses d'un cycle visibles ?) - Raccordement des fusibles - Résistance gâchette-cathode thyristor - Raccordement gâchette thyristor - Transformateurs de courant (T51, T52)	9.07, bit 0	EnMarche = 1	4
A118	118 NouvAppTrouv	Nouvelle application trouvée sur Carte mémoire Activation d'une application sur la Carte mémoire via <i>SauveParamAppl</i> (16.06) = ActivPrgAppl	9.07, bit 1	Directement après branchement de la tension auxiliaire	1
A119	119 DifférApplic	Différence d'application entre le variateur et la Carte mémoire Activez l'application de la carte mémoire en réglant <i>SauveParamAppl</i> (16.06) = ActivPrgAppl	9.07, bit 2	Directement après branchement de la tension auxiliaire	1
A120	120 ProtSurTens	Protection surtension active La protection contre les surtensions du DCF806 est activée et le convertisseur est bloqué. α est réglé sur 150°; impulsions d'allumage uniques Vérifiez : - <i>ProtSurtension</i> (10.13), au besoin, inverser le signal (groupe 10) - Câbles et raccordements du convertisseur d'excitation	9.07, bit 3	toujours	3
A121	121 EchecAutocal	Echec autocalibrage : Pour des détails, cf. <i>Diagnostic</i> (9.11) Pour supprimer l'alarme, réglez <i>ModeExploitat</i> (99.06) = ModeNormal	9.07, bit 4	toujours	4
A122	122 AlmFreinMéca	Moteur sélectionné, frein mécanique : Signal retour de fermeture de frein absent ou impossibilité pour le couple réel d'atteindre <i>SélRéfCoupleDém</i> (42.08) lors de la confirmation de couple. Vérifiez : - <i>FoncDéfautFrein</i> (42.06), <i>SélRéfCoupleDém</i> (42.07) - frein - câblage du frein - E/S logiques utilisées (groupe 14)	9.07, bit 5	toujours	4
A123	123 SupprDéfaut	Défaut supprimé : Au moins un message de défaut est masqué. Vérifiez : - <i>MasquerDéfaut</i> (30.25)	9.07, bit 6	toujours	4

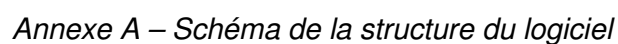
Afficheur 7 segment	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau d'alarme
A124	124 ErrFormatVit	Erreur échelle vitesse Les paramètres à l'origine de l'alarme peuvent être identifiés dans <i>Diagnostic (9.11)</i> . α est réglé sur 150°; impulsions d'allumage simples Vérifiez : - <i>VitesseMiniMot1 (20.01)</i>, <i>VitesseMaxiMot1 (20.02)</i>, <i>VitesseBaseM2 (49.03)</i>, <i>VitesseMiniMot2 (49.19)</i>, <i>VitesseMaxiMot2 (49.20)</i>, <i>EchelleVitesM2 (49.22)</i>, <i>EchelleVitesM1 (50.01)</i>, <i>VitesseBaseMot1 (99.04)</i>	9.07, bit 7	toujours	3
A125	125 AlmMesVitesse	Moteur sélectionné, mesure vitesse Mesure vitesse du codeur incrémental ou de la dynamo tachymétrique erronée Vérifiez : - <i>SélMesVitesseM1 (50.03)</i>, <i>SélDéfMesVitesse (30.36)</i>, <i>SélDéfMesVitesse (30.17)</i> - Codeur incrémental : codeur lui-même, alignement, câblage, accouplement, alimentation (mesure trop faible ?), problèmes mécaniques - Dynamo tachymétrique : dynamo tachymétrique elle-même, polarité et tension de la dynamo tachymétrique, alignement, câblage, accouplement, problèmes mécaniques, cavalier S1 sur la carte SDCS-CON-4 - FEM : raccordement convertisseur – fermeture circuit d'induit - SDCS-CON-4, SDCS-IOB-3, SDCS-POW-4	9.07, bit 8	toujours	4
A126	126 AlmExtEntLog	Alarme externe via entrée logique Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : - <i>SélAlarmeExtern (30.32)</i>, <i>alarme = 0</i>, <i>SélAlarmeExtern (30.34)</i>	9.07, bit 9	toujours	4
A127	127 AlmValEntAna	Valeurs entrée analogique: Valeur d'une des entrées analogiques inférieure à 4 mA / 2 V. Vérifiez: - <i>SélDéf4mAEntAna (30.29)</i> - Raccordements et câbles des entrées analogiques utilisées - Polarité de raccordement	9.07, bit 10	toujours	4

Afficheur 7 segments	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau d'alarme
A128	128 RuptComSérie	Rupture communication sur liaison série Le défaut F528 RuptComSérie n'est activé qu'après réception par le variateur du premier dataset du système de commande. Avant réception, seule l'alarme A128 RuptComSérie est activée afin de supprimer les défauts inutiles (la mise en route du système de commande est généralement plus lente que celle du variateur) Vérifiez : - <i>RuptureCommunic (30.28), TempoDéfCommSér (30.35), ModuleCommunic (98.02)</i> - Réglages des paramètres du groupe 51 (liaison série) - Câble de la liaison série - Raccordement du bus de terrain - Coupleur réseau	9.07, bit 11	toujours si <i>TempoDéfCommSér (30.35) ≠ 0</i>	4
A129	129 RécupParam	Recupération de paramètres Les paramètres trouvés en mémoire Flash étaient erronés à la mise sous tension (erreur de contrôle). Tous les paramétrages sont récupérés de la sauvegarde paramètres.	9.07, bit 12	toujours	4
A130	130 PerteCmdeLoc	Perte commande locale Défaut de communication avec la micro-console, DriveWindow ou DriveWindow Light en mode local. Vérifiez : - <i>PerteCmdeLocale (30.27)</i> - Si la micro-console est connectée - Raccordement - Câbles	9.07, bit 13	locale	4
A131	131 ParamAjoute	Paramètre ajouté : Un nouveau programme système avec un nombre différent de paramètres a été téléchargé. Les nouveaux paramètres prennent leurs pré-réglages usine. Les paramètres à l'origine de l'alarme peuvent être identifiés dans <i>Diagnostic (9.11)</i> . Vérifiez : - Les nouveaux paramètres et réglez-les sur les valeurs désirées	9.07, bit 14	Après chargement du programme système pendant 10 s maxi	4
A132	132 ConflitParam	Conflit réglages paramètres Alarme signalée en cas de conflits entre des réglages de paramètres. Les paramètres à l'origine de l'alarme peuvent être identifiés dans <i>Diagnostic (9.11)</i> .	9.07, bit 15	toujours	4
A134	134 CompatibPara	Compatibilité paramètres Lors du chargement de jeux de paramètres, le programme système tente d'écrire leurs valeurs. Si le réglage est impossible ou incompatible, le paramètre prend son pré-réglage usine. Les paramètres à l'origine de l'alarme peuvent être identifiés dans <i>Diagnostic (9.11)</i> . Vérifiez : - Le réglage des paramètres	9.08, bit 1	Après chargement d'un jeu de paramètres pendant 10 s maxi	4

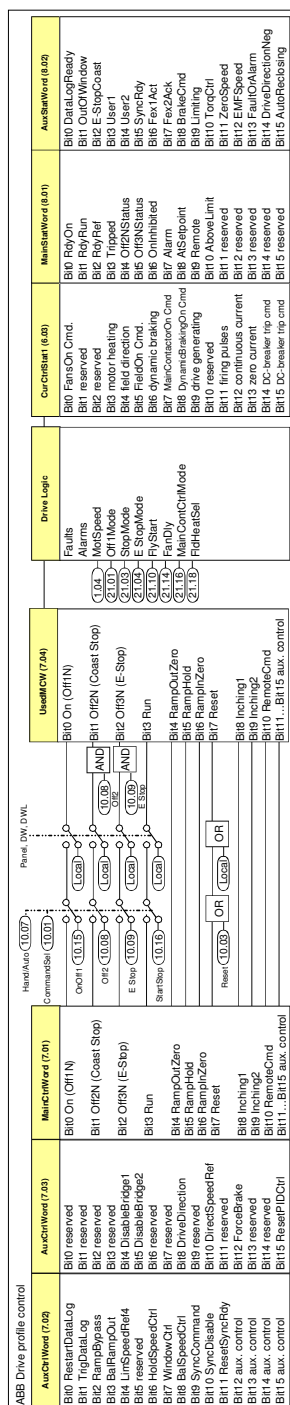
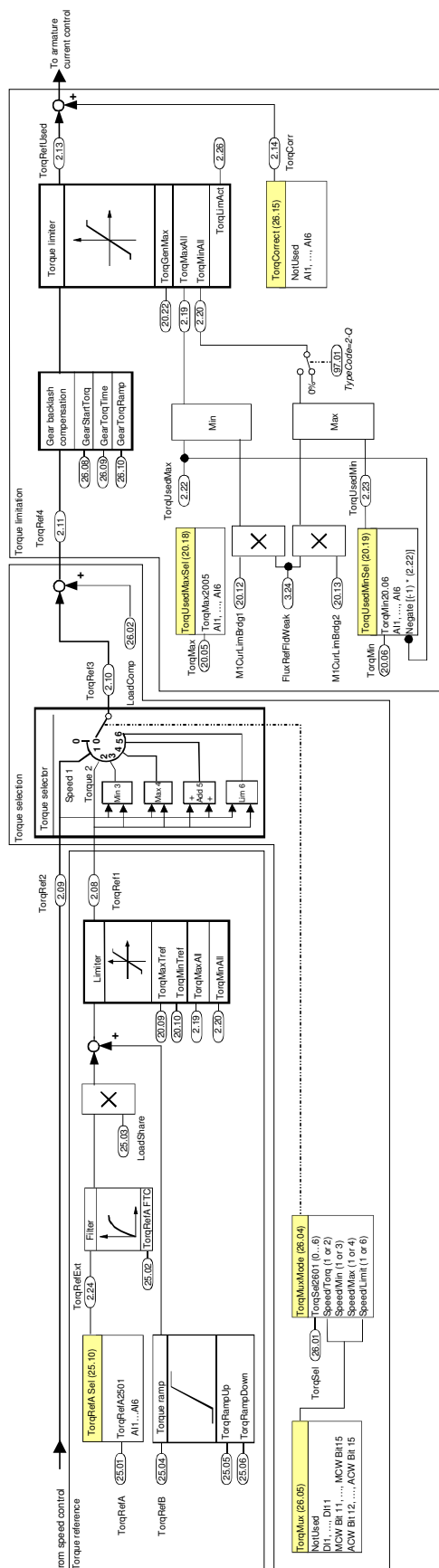
Afficheur 7 segment	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau d'alarme
A135	135 EchecChargPa	Échec téléchargement paramètres Erreur de contrôle lors du chargement (en lecture ou en écriture) de paramètres. Renouvelez l'opération. Deux actions ou plus sur les jeux de paramètres ont été requises simultanément. Renouvelez l'opération.	9.08, bit 2	Après chargement de paramètres pendant 10 maxi	4
A136	136 TpsPrgAdaAbs	Temps cycle programme Adaptatif non réglé : Le temps de cycle du programme Adaptatif n'est pas réglé alors qu'il a été lancé. Vérifiez : - que <i>SelTempsCycle</i> (83.04) est réglé sur 5ms, 20ms, 100ms ou 500ms lorsque <i>CmdeProgrAdapt</i> (83.01) est réglé sur Marche, UnCycle ou UnEchelon	9.08, bit 3	toujours	4
A137	137 VitesseNonNul	Vitesse non nulle Le redémarrage du variateur est impossible. La vitesse nulle n'a pas été atteinte [uniquement si <i>Redémarrage</i> (21.10) = DémarrVitNul]. Vérifiez : - <i>LimVitesseNulle</i> (20.03) - <i>Redémarrage</i> (21.10) - <i>SélMesVitesseM1</i> (50.03) - <i>SélMesVitesseM2</i> (49.24)	9.08, bit 4	Pas actif si EnMarche = 1	1
A138	138 Arr2ComSérie	ArrUrg/RoueLibr (arrêt d'urgence / roue libre) en cours via <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) / liaison série - interdiction de démarrage Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : - <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit1 Off2N	9.08, bit 5	PrêtMarche = 1	1
A139	139 Arr3ComSérie	Off3 (Arrêt Urgence) en cours via <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) / liaison série Il ne s'agit pas d'un défaut du variateur : celui-ci fonctionne correctement ! Vérifiez : - <i>MotCmdePrincip</i> (7.01) bit2 Off3N	9.08, bit 6	PrêtMarche = 1	1
A140	140 ErrParComSérie	Erreurs paramétrage liaison série Les paramètres de liaison série du groupe 51 (liaison série) ne correspondent pas au coupleur réseau ou aucun équipement n'a été sélectionné. Vérifiez : - groupe 51 (liaison série) - configuration du coupleur réseau	9.08, bit 7	toujours	4
A141	141 VersPrgCom-8	Conflit version du programme SDCS-COM-8 Incompatibilité entre le programme de la carte SDCS-CON-4 et celui de la carte SDCS-COM-8. Vérifiez : - la version des deux programmes [<i>VersionProgSyst</i> (4.01), pour SDCS-CON-4] et [<i>VersionProgCom8</i> (4.11) pour SDCS-COM-8]	9.08, bit 8	toujours	4

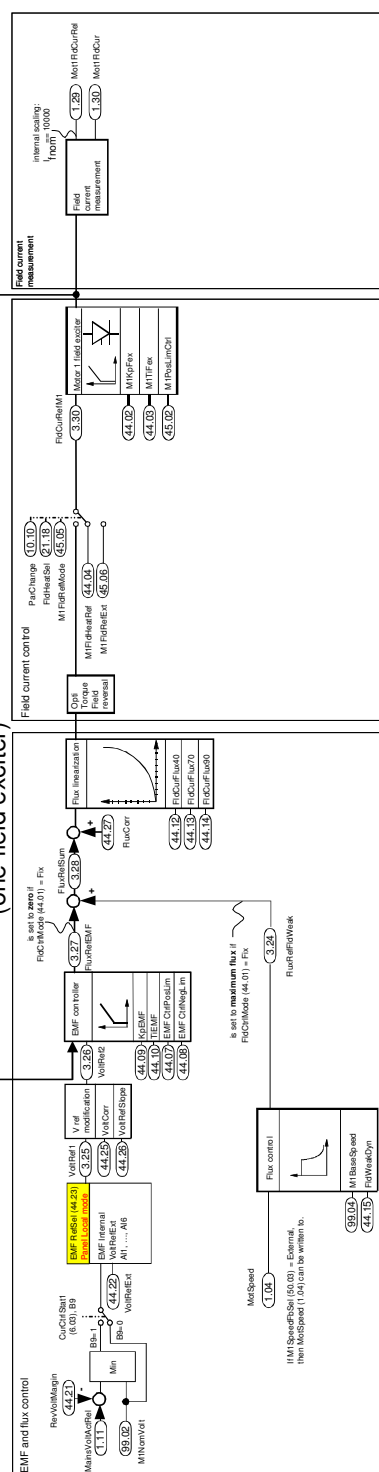
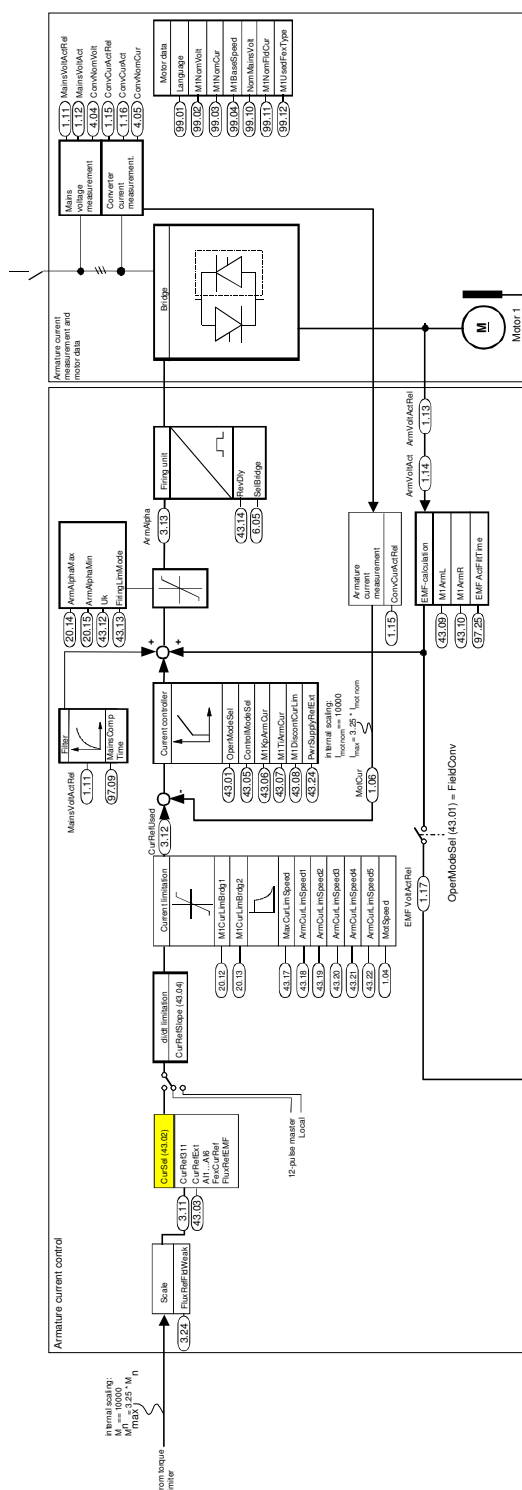
Afficheur 7 segment	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau d'alarme
A142	142 CarteMémAbs	Absence de carte mémoire Aucune application chargée dans le variateur. La carte mémoire correspondant à l'application est introuvable. Vérifiez : - que la carte mémoire est correctement raccordée à la carte SDCS-CON-4 (X20) - mettez l'électronique hors tension, insérez la carte mémoire correctement et remettez sous tension. - <i>SauveParamAppl (16.06)</i>	9.08, bit 9	Directement après la mise sous tension de l'électronique	1
A143	143 ErrCarteMémo	Erreur de carte mémoire Erreur de contrôle ou Carte mémoire inadaptée. Vérifiez : - carte mémoire - Si la bonne carte mémoire ABB est utilisée - <i>SauveParamAppl (16.06)</i>	9.08, bit 10	Directement après mise sous tension de l'électronique	1
A301	301 Alm1ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 11	toujours	4
A302	302 Alm2ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 12	toujours	4
A303	303 Alm3ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 13	toujours	4
A304	304 Alm4ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 14	toujours	4
A305	305 Alm5ProgAdap	Alarme définie par l'utilisateur via le programme Adaptatif	9.08, bit 15	toujours	4
A310	310 AlmUtilis1	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 0	toujours	4
A311	311 AlmUtilis1	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 1	toujours	4
A312	312 AlmUtilis2	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 2	toujours	4
A313	313 AlmUtilis3	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 3	toujours	4
A314	314 AlmUtilis4	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 4	toujours	4
A315	315 AlmUtilis5	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 5	toujours	4
A316	316 AlmUtilis6	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 6	toujours	4
A317	317 AlmUtilis7	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 7	toujours	4
A318	318 AlmUtilis8	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 8	toujours	4
A319	319 AlmUtilis9	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 9	toujours	4
A320	320 AlmUtilis10	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 10	toujours	4
A321	321 AlmUtilis11	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 11	toujours	4

Afficheur 7 segment	Message sur micro- console, DriveWindow et DriveWindow Light	Définition / Action	Mot d'alarme	Activation de l'alarme	Niveau d'alarme
A322	322 AlmUtilis12	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 12	toujours	4
A323	323 AlmUtilis13	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 13	toujours	4
A324	324 AlmUtilis14	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 14	toujours	4
A325	325 AlmUtilis16	Alarme définie par l'utilisateur via un programme d'application	9.09, bit 15	toujours	4

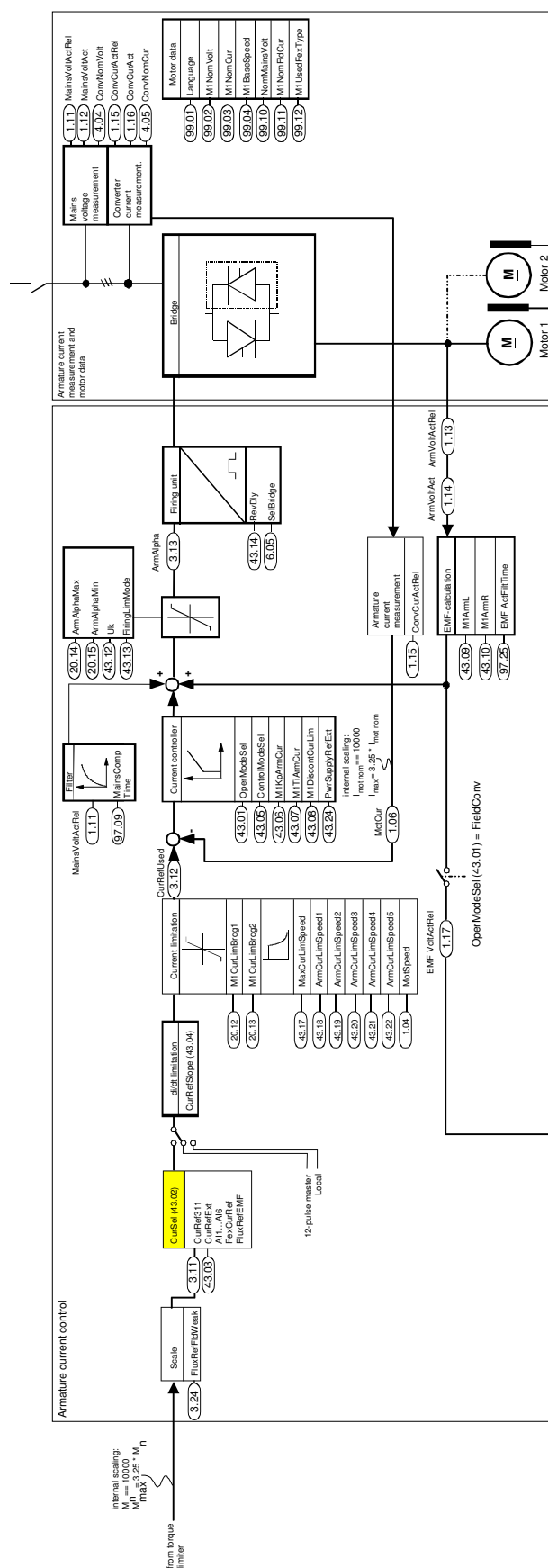


TORQUE CONTROL CHAIN





ARMATURE CURRENT CONTROL



FIELD CURRENT CONTROL (one field exciter)

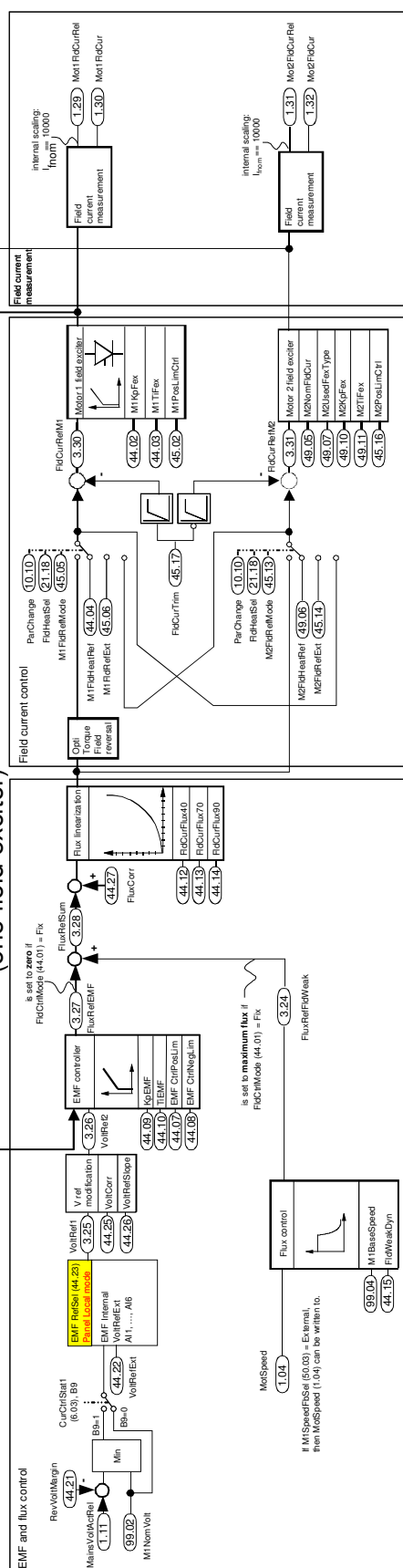




ABB Automation Products
Wallstadter-Straße 59
68526 Ladenburg • Germany
Tel: +49 (0) 6203-71-0
Fax: +49 (0) 6203-71-76 09
www.abb.com/motors&drives

193R0301A6270000
193R0301A6270000

Ident. No.: 3ADW 000 193 R0301 Rev C
07_2006